

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Alarmer

Diagnosehåndbog

Gælder for
Styring
SINUMERIK 828D
Software
CNC-software, version 4.8 SP3
SINAMICS S120, version 5.1 SP1

08/2018
6FC5398-8BP40-6GA1

Forord

Grundlæggende sikkerhedsanvisninger	1
Indledning	2
NC-alarmer	3
Cyklus-alarmer	4
HMI-alarmer	5
SINAMICS-alarmer	6
Drev- og periferi-alarmer	7
PLC-alarmer	8
Systemreaktioner	9
Stop Conditions	10
Tillæg	A

Juridiske henvisninger

Koncept for advarselshenvisninger

Denne håndbog indeholder anvisninger, som tjener til Deres personlige sikkerhed såvel som til at undgå tingskader. Anvisninger til Deres personlige sikkerhed er angivet med en advarselstrekanat, anvisninger vedrørende tingskader står uden advarselstrekanat. Ved hvert faretrin bliver advarselsanvisningerne præsenteret i følgende rækkefølge.



FARE

betyder at, der **vil** ske død eller svær legemebeskadigelse, når de passende forholdsregler ikke er overholdt.



ADVARSEL

betyder at død eller svær legemebeskadigelse **kan** indtræde, når de passende forholdsregler ikke er overholdt.



FORSIGTIG

betyder, at der kan indtræde en let legemebeskadigelse, når de passende forholdsregler ikke er overholdt.

VÆR OPMÆRKSOM

betyder, at tingskader kan indtræde, når de passende forholdsregler ikke er overholdt.

Ved optræden af flere faretrin skal man altid rette sig efter den advarselsanvisning med højeste trin. Når der advares med en advarselstrekanat for personskade ved en advarselsanvisning kan der samtidig anføres en advarsel mod tingskade.

Kvalificeret personale

Det produkt/system, som hører til denne dokumentation, må kun bruges af **personale**, som er **kvalificeret** til den pågældende opgave, under overholdelse af den dokumentation, som hører til den pågældende opgave, især de deri indeholdte sikkerheds- og advarselshenvisninger. Kvalificeret personale er på grundlag af dets uddannelse og erfaring i stand til at erkende risici og undgå mulige farer ved brugen af disse produkter/systemer.

Bestemmelsesmæssig brug af Siemens-produkter

Vær opmærksom på følgende:



ADVARSEL

Siemens-produkte må kun anvendes til de beregnede anvendelsesformål, som er beskrevet i den tilhørende tekniske dokumentation. Hvis der anvendes fremmede produkter og komponenter, skal disse være anbefalede eller godkendt af Siemens. Produkternes fejlfrie og sikre drift forudsætter korrekt transport, korrekt opbevaring, opstilling, installation, idriftsættelse, betjening og vedligeholdelse. De tilladte omgivelsesbetingelser skal overholdes. Henvisningerne i de tilhørende dokumentationer skal overholdes.

Mærkater

Alle med registreingsmærkaten ® er indregistrerede mærker hos Siemens AG. I den øvrige beskrivelse i dette skrift kan der forekomme mærkater, hvor benyttelse af tredjemand kan føre til overtrædelse af indehaverens rettigheder.

Ansvarsudelukkelse

Vi har afprøvet indholdet af skriftet efter overenstemmelser med den beskrevne Hard- og Software. Alligevel kan afvigelser ikke udelukkes, så vi kan ikke give en garanti for fuldstændig overensstemmelse. Angivelserne i dette skrift bliver regelmæssigt afprøvet, nødvendige korrekturer er indeholdt i de efterfølgende oplag.

Forord

SINUMERIK-dokumentation

SINUMERIK-dokumentationen er opdelt i de følgende kategorier:

- Generel dokumentation/kataloger
- Operatør-dokumentation
- Fabrikant-/service-dokumentation

Yderligere informationer

Under følgende adresse (<https://support.industry.siemens.com/cs/de/en/view/108464614>) finder du informationer om emnerne:

- Bestilling af dokumentation / vejledningsoversigt
- Yderligere links om download af dokumenter
- Anvend den online dokumentation (find og gennemsøg håndbøger/informationer)

Har du spørgsmål til den tekniske dokumentation (f.eks. forslag, korrekturer), kan du sende en e-mail til følgende adresse (<mailto:docu.motioncontrol@siemens.com>).

mySupport/dokumentation

Under følgende adresse (<https://support.industry.siemens.com/My/ww/en/documentation>) finder du informationer om, hvordan du selv samler dokumentationen på baggrund af Siemens-indholdet, og hvordan du tilpasser den til din egen maskindokumentation.

Træning

Under følgende adresse (<http://www.siemens.com/sitrain>) finder du informationer om SITRAIN-træningen fra Siemens for produkter, systemer og løsninger inden for driv- og automatiseringsteknik.

FAQ

Ofte stillede spørgsmål findes i Service&Support-siderne under Produkt Support (<https://support.industry.siemens.com/cs/de/en/ps/faq>).

SINUMERIK

Informationer om SINUMERIK finder du under følgende adresse (<http://www.siemens.com/sinumerik>).

Målgruppe

Den foreliggende vejledning henvender sig til:

- Projektplanlæggere
- Idriftsættere
- Maskinoperatører
- Service- og vedligeholdelsesmedarbejdere

Fordele

Diagnosehåndbogen gør det muligt for målgruppen at kunne vurdere fejlmeldinger og reagere på disse.

Målgruppen får med diagnosehåndbogen et overblik over forskellige diagnosemuligheder og diagnoseværktøjer.

Oplysning om GDPR

Siemens overholder den generelle databeskyttelsesforordning, især bestemmelserne om dataminimering (privacy by design). For dette produkt betyder det:

Produktet behandler eller gemmer ingen personlige data, kun tekniske funktionsdata (f.eks. tidsstempel). Hvis brugeren sammenkæder disse data med andre data (f.eks. skifteholdsskemaer) eller gemmer personlige data på samme medium (f.eks. en harddisk) og dermed skaber en personreference, skal vedkommende selv sikre, at databeskyttelsesbestemmelserne overholdes.

Teknisk support

Landespecifikke telefonnumre til teknisk rådgivning findes på internettet under følgende adresse (<https://support.industry.siemens.com/sc/ww/en/sc/2090>) i området "Kontakt".

Indholdsfortegnelse

	Forord	3
1	Grundlæggende sikkerhedsanvisninger	7
1.1	Generelle sikkerhedsanvisninger	7
1.2	Garanti og hæftelse for applikationseksempler	8
1.3	Industrial Security	9
2	Indledning	11
2.1	Diagnosehåndbogens brug	11
2.2	Diagnosehåndbogens opbygning	12
2.3	Alarm-nummerområder	16
2.4	Systemfejl-alarmer	18
2.5	Kontakt den tekniske support	19
3	NC-alarmer	21
4	Cyklus-alarmer	423
5	HMI-alarmer	579
6	SINAMICS-alarmer	587
7	Drev- og periferi-alarmer	1187
8	PLC-alarmer	1199
9	Systemreaktioner	1207
9.1	Systemreaktioner ved SINUMERIK-alarmer	1207
9.2	Alarmernes slettekriterier	1209
9.3	Systemreaktioner ved SINAMICS-alarmer	1210
10	Stop Conditions	1215
10.1	Stop Conditions	1215
A	Tillæg	1229
A.1	Liste over forkortelser	1229
A.2	Dokumentationsoversigt	1235
	Indeks	1237

Grundlæggende sikkerhedsanvisninger

1.1 Generelle sikkerhedsanvisninger

 ADVARSEL
Livsfare ved tilsidesættelse af sikkerhedsanvisninger og tilbageværende risici Tilsidesættes sikkerhedsanvisninger og tilbageværende risici i den tilhørende hardwaredokumentation kan der opstå ulykker med alvorlige kvæstelser. Disse kan være livsfarlige. • Overhold altid sikkerhedsanvisningerne i hardwaredokumentationen. • Tag højde for de tilbageværende risici under risikovurderingen.

 ADVARSEL
Fejlfunktion af maskinen på grund af forkert eller ændret parametring En forkert eller ændret parametring kan medføre fejlfunktioner på maskinerne, og som kan medføre kvæstelser eller som er livsfarlige. • Beskyt derfor parametringen mod uvedkommende adgang. • Forebyg eventuelle fejlfunktioner med egnede foranstaltninger, f.eks. NØDSTOP eller el. NØDSLUK.

1.2 Garanti og hæftelse for applikationseksempler

Applikationseksemplerne er uden forbindende, og er ikke nødvendigvis fyldestgørende med henblik på konfiguration og udstyr, og tager ikke højde for enhver eventualitet. Applikationseksemplerne er ikke kundespecifikke løsninger, men skal kun være en hjælp ved typiske opgaver.

Som bruger er du selv ansvarlig for, at de beskrevne produkter drives korrekt. Applikationseksemplerne fritager ikke brugeren fra forpligtelsen til sikker omgang under anvendelse, installation, drift og service.

1.3 Industrial Security

Henvisning

Industrial Security

Siemens tilbyder produkter og løsninger med industrielle security-funktioner, der understøtter den sikre drift i anlæg, systemer, maskiner og netværk.

For at sikre anlæg, systemer, maskiner og netværk mod cybertrusler, er det nødvendigt at gennemføre et helhedsorienteret industrielt sikkerhedskoncept (med løbende vedligeholdelse), som svarer til den nuværende tekniske stand. Produkter og løsninger fra Siemens udgør kun en del af en sådan strategi.

Kunden er ansvarlig for at forhindre uautoriseret adgang til anlæg, systemer, maskiner og netværk. Systemer, maskiner og komponenter bør kun tilsluttes til virksomhedens netværk eller internettet, i det omfang, det er nødvendigt, og hvis passende beskyttelsesforanstaltninger (f.eks. anvendelse af firewalls og netværkssegmentering) er blevet foretaget.

Desuden bør Siemens' anbefalinger til passende beskyttelsesforanstaltninger overvejes. Yderligere oplysninger om Industrial Security kan findes på:

Industrial security (<http://www.siemens.com/industrialsecurity>)

Produkter og løsninger fra Siemens videreudvikles løbende for at gøre dem endnu mere sikre. Siemens anbefaler kraftigt at udføre opdateringer, når de relevante opdateringer er tilgængelige, og at der altid bruges de nyeste produktversioner. Brugen af forældede versioner eller versioner, der ikke længere understøttes, kan øge risikoen for cybertrusler.

Ønsker du at blive underrettet om produktopdateringer, bør du abonnere på Siemens Industrial Security RSS-feed på:

Industrial security (<http://www.siemens.com/industrialsecurity>)

Yderligere informationer findes på internettet:

Projekthåndbog Industrial Security (<https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/view/108862708>)



ADVARSEL

Usikre driftstilstande pga. af softwaremanipulation

Manipulationer i softwaren, f.eks. vira, trojanske heste, malware, computerorme, kan forårsage usikre driftstilstande i anlægget, som kan være livsfarlige, medføre alvorlige kvæstelser eller tingskader.

- Sørg for, at softwaren er opdateret hele tiden.
- Implementér automatiserings- og drevkomponenterne i et komplet industrial security-koncept for anlægget eller maskinen iht. den aktuelle tekniske udvikling.
- Tag hensyn til alle anvendte produkter i dit komplet industrial security-koncept.
- Beskyt filerne i eksterne medier mod skadelig software med tilstrækkelige beskyttelsesforanstaltninger, f.eks. virusprogrammer.
- Beskyt drevet mod uberettigede ændringer, idet du aktiverer omformerfunktionen "Know-How-beskyttelse".

Indledning

2.1 Diagnosehåndbogens brug

Diagnosehåndbogen opstiller alarmer/meldinger fra områderne NC, HMI, PLC og SINAMICS. Den kan bruges som opslagsbog og gør det muligt for operatøren ved værktøjsmaskinen:

- at vurdere særlige tilfælde korrekt under maskinens drift.
- at vide, hvordan anlægget fungerer i særlige tilfælde.
- at vurdere mulighederne for det videre arbejde efter et særligt tilfælde.
- at følge anvisningerne i de øvrige specifikationer.

2.2 Diagnosehåndbogens opbygning

Oversigt over alarmerne

Alarmernes beskrivelser findes i kapitlerne:

- NC-alarmer (Side 21)
- Cyklus-alarmer (Side 423)
- HMI-alarmer (Side 579)
- SINAMICS-alarmer (Side 587)
- Drev- og periferi-alarmer (Side 1187)
- PLC-alarmer (Side 1199)

Alarmbeskrivelserne er sorteret opstigende efter alarmnumre i hvert kapitel. Opstillingen er ikke fuldstændig.

Opbygningen af SINUMERIK-alarmbeskrivelser

Alarmernes beskrivelse har følgende layout:

<Alarm-nr.> <Alarmtekst>

Forklaring:

Reaktion:

Afhjælpning:

Fortsæt program:

Hver alarm er markeret entydigt med <alarmnummeret> og <alarmteksten>.

Alarmernes beskrivelse er opdelt i de følgende kategorier:

- Forklaring
- Reaktion
Se kapitel: Systemreaktioner ved SINUMERIK-alarmer (Side 1207)
- Afhjælpning
Se kapitel: Alarmernes slettekriterier (Side 1209)
- Programfortsættelse
Se kapitel: Alarmernes slettekriterier (Side 1209)

SINAMICS-alarmer

Fejl og tilstande, som registreres af drevapparatets separate komponenter, i form af alarmer. Disse SINAMICS-alarmer er underopdelt i forstyrrelser og advarsler.

Forstyrrelser og advarsler har følgende forskel:

Forstyrrelse	Hvad sker der, når der opstår en forstyrrelse? • Den pågældende forstyrrelsesreaktion indledes. • Tilstandssignalet ZSW1.3 afgives. • Forstyrrelsen noteres i fejlbufferen. Hvordan afhjælpes forstyrrelserne? • Afhjælp årsagen til forstyrrelsen • Kvitter forstyrrelsen
Advarsel	Hvad sker der, når der opstår en advarsel? • Tilstandssignalet ZSW1.7 afgives. • Advarslen noteres i advarselsbufferen. Hvordan afhjælpes advarsler? • Advarsler er selvkvitterende. Når årsagen er afhjulpet, nulstiller advarslerne sig automatisk.

Opbygningen af SINAMICS-alarmbeskrivelser

SINAMICS-alarmernes beskrivelse har følgende layout:

<Alarm-nr.> <Stedsangivelse> <Alarmtekst>

Meldingsværdi:

Drevobjekt:

Reaktion:

Kvittering:

Arsag:

Afhjælpning:

Hver alarm er markeret entydigt med <Alarm-nr.> og <Alarmtekst>.

<Lokaliteten> er en ekstra information. Lokalteter kan være:

- Aksenavn og drevnummer eller
- ELLER -
- bus- og slavenummer for den pågældende PROFINET- eller PROFIBUS-DP-komponent

Jokeren <lokalitet> forbliver i alarmbeskrivelsen for den ekstra information.

SINAMICS-alarmernes beskrivelse er opdelt i de følgende kategorier:

- **Meldingsværdi**
Informationerne under meldingsværdien giver oplysninger om forstyrrelses-/alarmværdiens sammensætning.
Eksempel:
Meldingsværdi: Komponentnummer: %1, årsag: %2
Denne forstyrrelses- eller alarmværdi indeholder informationer om komponentnummeret og årsagen. Oplysningerne %1 og %2 er jokere, som udfyldes med idriftsættelsessoftwaren under en online-drift.
- **Drevobjekt**
For hver alarm (forstyrrelse/advarsel) angives det, i hvilket drevobjekt meldingen forefindes. En melding kan tilhøre en, flere eller alle drevobjekter.
- **Reaktion**
Angiver en standardreaktion i tilfælde af fejl.
- **Kvittering**
Angiver standardkvitteringen af en forstyrrelse/advarsel, når årsagen er blevet afhjulpet.
- **Årsag**
Beskriver de mulige årsager. Der angives en forstyrrelses-/advarselsværdi med tekst for årsagen til alarmerne/advarslen.
- **Afhjælpning**
Beskriver de mulige afhjælpninger.

Der findes en mere udførlig beskrivelse af forstyrrelsesreaktioner og kvittering i kapitlet: Systemreaktioner ved SINAMICS-alarmer (Side 1210).

Litteratur

Du finder yderligere informationer om SINAMICS-meldinger i følgende bog:

Listehåndbog SINAMICS S120/S150.

Skrivemåde:

Meldingernes skrivemåde er som følger:

I diagnosehåndbogen begynder de af SINAMICS udløste meldinger altid med »2« og derefter et 5-cifret nummer.

I listehåndbogen SINAMICS S120/S150 begynder meldingerne med bogstavet »F« (forstyrrelse = »Fault« på engelsk) eller med bogstavet »A« (advarsel = »Alarm« på engelsk) og derefter et 5-cifret nummer.

Hvis du har brug for yderligere informationer om alarmerne, finder du en beskrivelse i SINAMICS-listehåndbogen, idet du erstatter det første tal »2« i meldingsnummeret med bogstavet »F« eller »A«.

Eksempel:

Beskrivelsen af alarmerne **207016** finder du i listehåndbogen SINAMICS S120/S150 under forstyrrelsen **F07016**.

Beskrivelsen af alarmerne **201330** finder du i listehåndbogen SINAMICS S120/S150 under advarslen **A01330**.

Synkronisering af klokkeslæt og dato

Henvisning

Synkronisering af klokkeslæt

SINAMICS-drevene har ikke et reeltidsur. Klokkeslæt og dato for SINAMICS-uret synkroniseres i en takt på 10 sekunder med SINUMERIK-realtidsuret.

Dette medfører, at når datoen og/eller klokkeslættet på SINUMERIK-realtidsuret ændres, kan der gå op til 10 sekunder, før ændringerne er synkroniseret med SINAMICS-drevene.

Opstår der SINAMICS-meldinger inden for dette tidsrum på 10 sekunder (nummerområde 200000 – 299999), har disse SINAMICS-meldinger stadig den gamle angivelse af dato/klokkeslæt. SINUMERIK-alarmer (alarmnumre < 200000 og > 300000), der udløses af SINAMICS-meldinger, har allerede den nye dato og det nye klokkeslæt.

2.3 Alarm-nummerområder

De følgende tabeller giver en oversigt over alle reserverede nummerområder for alarmer/meldinger.

Tabel 2-1 NC-alarmer/meldinger

000.000 - 009.999	Generelle alarmer	
010.000 - 019.999	Kanal-alarmer	
020.000 - 029.999	Akse-/spindelalarmer	
	027.000 - 027.999	Alarmer til Safety Integrated
030.000 - 099.999	Funktionelle alarmer	
	040.000 - 059.999	Reserveret
	060.000 - 064.999	Cyklusalarmer Siemens
	065.000 - 069.999	Bruger cyklusalarmer
	070.000 - 079.999	Compilecyklusalarmer - fabrikant og OEM
	080.000 - 084.999	Meldingstekster til Siemens-cykusser
	085.000 - 089.999	Meldingstekster til brugercykler
	090.000 - 099.999	Reserveret
	100.000 - 129.999	System
	130.000 - 139.000	OEM
	140.000 - 199.999	Reserveret

Tabel 2-2 SINAMICS-alarmer (forstyrrelser/advarsler)

201.000 - 203.999	Control Unit, regulering
204.000 - 204.999	Reserveret
205.000 - 205.999	Effektdel
206.000 - 206.899	Tilførsel
206.900 - 206.999	Bremsemoduler
207.000 - 207.999	Drev
208.000 - 208.999	Option Board
209.000 - 212.999	Reserveret
213.000 - 213.020	Licensering
213.021 - 213.099	Reserveret
213.100 - 213.102	Beskyttelse af knowhow
213.103 - 219.999	Reserveret
220.000 - 229.999	OEM
230.000 - 230.999	DRIVE-CLiQ-komponent effektdel
231.000 - 231.999	DRIVE-CLiQ-komponent encoder 1
232.000 - 232.999	DRIVE-CLiQ-komponent encoder 2
	OBS: Opståede forstyrrelser anføres automatisk som advarsel, hvis encoderen er parametret som et direkte målesystem og ikke griber ind i motorens styring.

233.000 - 233.999	DRIVE-CLiQ-komponent encoder 3 OBS: Opståede forstyrrelser anføres automatisk som advarsel, hvis encoderen er parametret som et direkte målesystem og ikke griber ind i motorens styring.
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	DRIVE-CLiQ Hub Module
237.000 - 237.999	Højfrekvent dæmningsmodul
240.000 - 240.999	Controller Extension 32 (CX32)
241.000 - 248.999	Reserveret
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 (jævnstrømsregulering)

Tabel 2-3 Drev- og periferi-alarmer

300.000 - 399.999	Drev- og periferi-alarmer
-------------------	---------------------------

Tabel 2-4 PLC-alarmer/meldinger

400.000 - 400.999	Generelle PLC-alarmer
-------------------	-----------------------

Tabel 2-5 Bruger-alarmer

700.000 - 700.247	Alarmer og meldinger genereres via OEM.
-------------------	---

2.4 Systemfejl-alarmer

Systemfejl

De følgende alarmer er systemfejl:

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

Opstår der en systemfejl, bedes du henvende dig til Teknisk support (Side 19).

2.5 Kontakt den tekniske support

Kontakt til teknisk support:



www.siemens.com/sinumerik/help

Angiv de følgende informationer, hvilket letter bearbejdningen:

- Alarmnummer inkl. alarmtekst
- Beskrivelse af betjeningen/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Field Service, servicetjenester og lokale kontaktpersoner finder du på:



www.siemens.com/sinumerik/contact

SINUMERIK dokumentation:



www.siemens.com/sinumerik/docu

Yderligere information:



www.siemens.com/sinumerik/support

Siemens Industry online support byder på flere informationer såsom FAQs, produktinformationer, forumindlæg.

NC-alarmer

0	Ingen (anden) alarm til rådighed
Forklaring:	Afgives der flere alarmer fra kommunikationen (variabelservice) end der netop findes i alarmlisten, så afgives denne alarm som slutmærke.
Reaktion:	Ingen alarmreaktion.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Intern
1000	Systemfejl %1 %2 %3 %4
Parameter:	%1 = Systemfejlnummer %2 = generisk parameter %3 = generisk parameter %4 = generisk parameter
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
1001	Systemfejl %1 %2 %3 %4
Parameter:	%1 = Systemfejlnummer %2 = generisk parameter %3 = generisk parameter %4 = generisk parameter
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.

www.siemens.com/sinumerik/help

For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:

- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1002 Systemfejl %1 %2 %3 %4

Parameter: %1 = Systemfejlnummer
%2 = Henvisning til fejlstedet
%3 = generisk parameter
%4 = generisk parameter

Forklaring: Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.

www.siemens.com/sinumerik/help

For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:

- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

1004 Alarmreaktion for NCK-alarm forkert projekteret

Parameter: %1 = Forkert alarmnummer

Forklaring: Alarmreaktionen der konfigureres af drivsystemet eller compilecyklusfabrikanten er forkert.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.

www.siemens.com/sinumerik/help

For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:

- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

1005 Fejl i operativsystemet %1 parameter %2 %3 %4

Parameter: %1 = Operativsystemfejlnummer
%2 = Operativsystemfejlparameternummer 1
%3 = Operativsystemfejlparameternummer 2
%4 = Operativsystemfejlparameternummer 3

Forklaring: Alarmen indikerer, at operativsystemet har registreret en alvorlig fejl i systemet.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

1010	[Kanal %1:] Systemfejl %2 aktion '%3<ALNX>'
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Systemfejlnummer %3 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Interpreterstop Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

1011	[Kanal %1:] %3 %4 systemfejl %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Systemfejlnummer %3 = Optionsparameter: Bloknummer, label %4 = Optionsparameter: Aktionsnummer,
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.

www.siemens.com/sinumerik/help

For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:

- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1012 [Kanal %1:] Systemfejl %2 %3 %4

Parameter:
%1 = Kanalnummer
%2 = Systemfejlnummer
%3 = Parameter 1
%4 = Parameter 2

Forklaring: Med denne alarm vises interne fejtilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.

www.siemens.com/sinumerik/help

For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:

- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

1013 [Kanal %1:] Systemfejl %2 %3 %4

Parameter:
%1 = Kanalnummer
%2 = Systemfejlnummer
%3 = generisk parameter
%4 = generisk parameter

Forklaring: Med denne alarm vises interne fejtilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.

Reaktion:
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.

www.siemens.com/sinumerik/help

For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:

- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1014	[Kanal %1:] Systemfejl %2 %3 %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Systemfejlnummer %3 = generisk parameter %4 = generisk parameter
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
1015	[Kanal %1:] Akse %2 systemfejl %3 %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = Systemfejlnummer %4 = generisk parameter
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet. Specielt for parameter %3 (systemfejlnummer) = 840001= problem med værktøjsstyringen indeholder parameteren %2 ikke aksens identifikation, men yderligere informationer til en diagnose (=status back-up/magasinnr./pladsnr./T-nr.)
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
1016	[Kanal %1:] Akse %2 systemfejl %3 %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = Systemfejlnummer %4 = generisk parameter
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.

Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1017	[Kanal %1:] Akse %2 systemfejl %3 %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = Systemfejlnummer %4 = generisk parameter
Forklaring:	Med denne alarm vises interne fejtilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

1018	[Kanal %1:] Flydende kommaregnefejl i task %2, station %3 FPU-status: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Task-ID %3 = Stationsprioritet %4 = FPU-status
Forklaring:	Processorens enhed med flydende komma har fastslået en regnefejl.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1019 [Kanal %1:] Flydende kommaregnefejl ved adresse %3 i task %2 FPU-status: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Task-ID
 %3 = Kode-adresse for operationen, der udløser fejl
 %4 = FPU-status

Forklaring: Processorens enhed med flydende komma har pga. en regnefejl udløst en undtagelse.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.
 Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.
www.siemens.com/sinumerik/help
 For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:
 - Alarmnummer og alarmtekst
 - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
 - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1020 [Kanal %1:] flydende tal fejl i CC %2 adresser %3 task, FPU status %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = CC filnavn
 %3 = Code-adresse (absolut + inkrementel) for operationen, der medførte fejlen
 %4 = FPU status og task ID

Forklaring: Processorens flydende tal enhed har udløst en exception pga. en regnefejl.
 Regnefejlen blev udført i en compile cycle.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.
 Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.
www.siemens.com/sinumerik/help
 For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:
 - Alarmnummer og alarmtekst
 - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
 - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

1160 Assertionsfejl i %1: %2

Parameter: %1 = String (sti med programnavn)
 %2 = String (linienummer)

Forklaring:	Denne alarm opstår kun under udviklingen og fremkommer ikke i den udleverede SW. For en OEM-kunde kan denne alarm dog indikere en alarms forekomst i systemsoftwaren. 'Assertions'-behandlingen sørger for en definition af fejlbetingelserne inden for systemsoftwaren under udviklingsfasen, som medfører denne alarms udløsning. Efter udviklingsfasen er denne alarmudgang ikke længere aktiv.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.
Afhjælpning:	Kontroller årsagen til fejlen i den anførte softwarekomponent ved det overførte linienummer.
Programfortsættelse:	Slet alarmen i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

2000	Livstegnsovervågning PLC
Forklaring:	PLC skal reagere inden for en fastlagt tid (MD10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). Sker dette ikke, afgives denne alarm. Reaktionen er en tællerværdi på det interne NC/PLC-interface, som tælles op af PLC med 10 ms-tidsalarmen. NCK kontrollerer ligeledes cyklisk, om tællerstanden er ændret. PLC skal reagere inden for en fastlagt tid. Sker dette ikke, afgives denne alarm.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller overvågningstidsrasteren i MD10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (vejl. værdi: 100ms). Fastslå og afhjælp årsagen til fejlen i PLC. (Analyse af USTACK. Udløses overvågningen ikke af et PLC-stop, men af en løkke i brugerprogrammet, er der ingen USTACK-postering). Denne alarm opstår som følge af et PLC-stop. (PLC-stop med programmeringstool, PLC-stop fra idriftsættelseskontakt, PLC-stop fra alarm) Foreligger disse tilfælde ikke, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

2001	PLC er ikke opstartet
Forklaring:	PLC skal reagere mindst 1 gang inden for den fastlagte tid i MD10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT. PLC skal reagere mindst 1 gang inden for en fastlagt tid efter Power On.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller overvågningstidsrasteren i MD10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT og tilpas til 1. OB1-cyklussen. - Fastslå og afhjælp årsagen til fejlen i PLC (løkke eller stop i brugerprogrammet). Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

2110 NCK temperaturalarm

Forklaring:	Temperatursensoren har nået reaktionstærsklen.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der kræves et temperaturfald på 7 grader C for at koble sensoren ned.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

2140 Den aktuelle service-kontaktstilling medfører ved næste Power On sletningen af SRAMs (systemsletning aktiv)

Forklaring:	Initialiseringskontakten står p.t. på reset. Dette medfører at modulets SRAM slettes ved næste modulreset. NC-datalageret går så tabt.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Stil initialiseringskontakten på nul.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

2900 Reboot sker forsinket

Forklaring:	Alarmen henviser til en forsinket reboot. Alarmen opstår kun, hvis reboot blev udført af HMI og MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME er sat til større end nul. Alarmen kan undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 20.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.
Afhjælpning:	Se MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME og MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

3000 Nød-stop

Forklaring: Et mekanisk nød-stop på NCK-/PLC-interface er udløst DB2600 DBX0.1 (nød-stop)

Reaktion: NC ikke driftsklar.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Afhjælp årsagen til det mekaniske nød-stop og kvitter nød-stoppet på PLC-NCK-interfacet DB2600 DBX0.2 (kvittering nød-stop).

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

3001 internt nød-stop

Forklaring: Denne alarm vises ikke.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Lokale alarmreaktion.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Der kræves ingen afhjælpning

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4000 [Kanal %1:] Maskindato %2[%3] indeholder hul i aksetildelingen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = String: MD-benævner

Forklaring: En maskinakses tilordning til en kanal med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED skal ske komplet. Under en systemopstart (power on) registreres huller, som vises som alarm.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Indeksene på de maskinakser, der anvendes i kanalen, skal indføres komplet i tabellen MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. Kanalaksehuller skal friges med MD11640 \$MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4001 [Kanal %1:] Akse %2 i maskindato %3 defineret for flere kanaler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Indeks: maskinaksenummer
%3 = String: MD-benævner

Forklaring:	I den kanalspecifikke MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... kanalnummer, m ... kanalaksenummer, x ... maskinaksenummer) blev en maskinakse tilordnet flere kanaler, uden at der er defineret en masterkanal for denne akse. En tilordning af en maskinakse til flere kanaler er ikke nødvendig. I særlige tilfælde kan der gennemføres en tilordning til flere kanaler, hvis der er en masterkanal for denne akse. Kanaltilordningen kan fuldføres med et nøgleord (fastlægges først i senere produkttilstande!) iht. bearbejdningskravene i NC-hovedprogrammet.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Anfør i den aksspecifikke MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... maskinaksenummer, n ... kanalnummer) en masterkanal til akserne, som skiftevis skal tilordnes den ene eller anden kanal af NC-programmet.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4002	[Kanal %1:] Maskindato %2[%3] indeholder en akse, der ikke er defineret i aksen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String: MD-benævner %3 = Indeks: MD-Array-indeks
Forklaring:	Kun akser, som er aktiveret med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m i kanalen, må via MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k angives som geometriakser, transformationsakser eller orienteringsakser. Dette gælder også for MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES (gx: geometriakse-indeks, kx: Kanalakse-indeks, k: Kanalakse-nr., m: Maskinakse-nr.). Geometriaksernes tilordning til kanalakserne MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (indeholder kanalakse-nr. k): - Geometriakse-indeks: 0, 1. Kanal: 1, 2. Kanal: 1 - Geometriakse-indeks: 1, 1. Kanal: 2, 2. Kanal: 0 - Geometriakse-indeks: 2, 1. Kanal: 3, 2. Kanal: 3 MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED (indeholder maskinakse-nr. m): - Kanalakse-indeks: 0, 1. Kanal: 1, 2. Kanal: 4 - Kanalakse-indeks: 1, 1. Kanal: 2, 2. Kanal: 5 - Kanalakse-indeks: 2, 1. Kanal: 3, 2. Kanal: 6 - Kanalakse-indeks: 3, 1. Kanal: 7, 2. Kanal: 0 - Kanalakse-indeks: 4, 1. Kanal: 8, 2. Kanal: 0 - Kanalakse-indeks: 5, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0 - Kanalakse-indeks: 6, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0 - Kanalakse-indeks: 7, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger enten - MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB - MD24... \$MC_TRAFO_AXES_IN... - MD24... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB... - MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES - og/eller MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4003 Akse %1 forkert tilordning til en master-kanal i maskindato %2

Parameter: %1 = Akse

%2 = String: MD-benævner

Forklaring: For nogle applikationer bør en akse drives i flere kanaler (C-akse eller spindel på en enkeltspindel-/dobbeltslædemaskiner). Der skal med den aksestifikke MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN tilordnes en masterkanal til maskinakserne, som er defineret i flere kanaler med den kanalspecifikke MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. For akser, som kun er aktiveret i en kanal, skal nummeret for denne kanal eller nul angives som masterkanal.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Korrigér MD MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og/eller MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4004 [Kanal %1:] Maskindato %2 akse %3 defineret som geometri-akse

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = String: MD-benævner

%3 = Akseindeks

Forklaring: En akse må kun defineres én gang som geometriakse.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Korrigér MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4005 [Kanal %1:] Maksimalt antal akser er overskredet. Limit %2

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Øvre grænse for antal akser i kanalen

Forklaring:	Med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED fastlægges det, hvilke maskinakser der må anvendes i denne kanal. Dermed fastlægges også antallet af aktive akser i kanalen. Den øvre grænse er overskredet. NB: Pga. kanalaksehullerne er nogle indekser fra MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED ikke anvendte og regnes derfor ikke som aktiv kanalakse. Eksempel: - 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 Denne kanal bruger fem maskinakser 1, 2, 3, 8, 7, dvs. den har 5 aktive kanalakse.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Tilpas MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4006	Maksimalt antal aktiverbare akser er overskredet (limit %1)
Parameter:	%1 = Antal akser
Forklaring:	Summen af begge optionsdata \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM og \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM må ikke overstige det maksimale antal akser i systemet
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Summen af begge optionsdata \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM og \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM må ikke overstige det maksimale antal akser (afhængigt af størrelsen) i systemet.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4009	Maskinparameter %1%2 indeholder en ugyldig værdi
Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = String: Evt. yderligere specifikation
Forklaring:	Der blev indtastet en værdi, som under- eller overskrider et værdiområde eller en variabels grænseværdi, en maskinparameters grænseværdi eller en funktion.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Indføj korrekte værdier.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4010 Maskindato %1[%2] indeholder ugyldig benævner

Parameter: %1 = String: MD-benævner

%2 = Indeks: MD-Array-indeks

Forklaring: Under en navnetildeling i NCK-tabellerne (Arrays) for: Maskinakser, Eulervinkel, retningsvektorer, normalvektorer, interpolationsparameter og mellem punkt koordinater blev én af de følgende syntaks-regler for den identifikator, der skal indtastes, ikke overholdt:

- Identifikatoren skal være et NC-adressebogsstav (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventuelt med en numerisk udvidelse (840D: 1-99)
- Identifikatoren skal begynde med 2 vilkårligt store bogstaver, men ikke med \$-tegnet (reserveret til systemvariablerne).
- Identifikatoren må ikke være en nøgleord i NC-sproget (f.eks. POSA).

Reaktion: NC ikke driftsklar.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Indtast identifikatoren for det brugertilte navn syntaktisk korrekt i den viste MD.

- Maskinakser: MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Eulervinkel: MD10620 \$MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Normalvektorer: MD10630 \$MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Retningsvektorer: MD10640 \$MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Interpolationsparameter: MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Mellem punkt koordinater: MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4011 [Kanal %1:] Maskindato %2[%3] indeholder ugyldig benævner

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = String: MD-benævner

%3 = Indeks: MD-Array-indeks

Forklaring: Under en navnetildeling i de kanalspecifikke tabeller for geometriakser og kanalakser blev én af de følgende syntaks-regler for den identifikator, der skal indtastes, ikke overholdt:

- Identifikatoren skal være et NC-adressebogsstav (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventuelt med en numerisk udvidelse (840D: 1-99)
- Identifikatoren skal begynde med 2 vilkårligt store bogstaver, men ikke med \$-tegnet (reserveret til systemvariablerne).
- Identifikatoren må ikke være en nøgleord i NC-sproget (f.eks. SPOS).

Reaktion: NC ikke driftsklar.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
Indtast syntaksen for de brugerfastlagte navne korrekt i den viste MD.

Geometriakser: MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB

Kanalakser: MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4012	Maskindato %1[%2] indeholder ugyldig benævner
Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = Indeks: MD-Array
Forklaring:	Den valgte identifikator er ikke gyldig. Gyldige identifikatorer er: - AX1 - AXn: Maskinakseidentifikator - N1AX1 - NnAXm: Linkakseidentifikator (NCU + maskinakse), kun ved udvidelse 'NCU-Link!' - C1S1 - CnSm: Containerakseidentifikator (container + containerplads), kun ved udvidelse 'Aksecontainer'
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Anvend en korrekt identifikator
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4020	Betegner %1 anvendt flere gange i maskindato %2
Parameter:	%1 = String: Benævner %2 = String: MD-benævner
Forklaring:	Under en navnetildeling i NCK-tabellerne (Arrays) for: Maskinakser, Eulervinkel, retningsvektorer, normalvektorer, interpolationsparameter og mellempunktkoordinater blev der anvendt en identifikator, der allerede anvendes i styringen.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Vælg en tegnfølge for den identifikator, der skal indtastes, som endnu ikke anvendes af systemet (maks. 15 tegn).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
4021	[Kanal %1:] Benævner %2 anvendt flere gange i maskindato %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String: Benævner %3 = String: MD-benævner
Forklaring:	Under en navnetildeling i de kanalspecifikke tabeller for geometriakser og kanalakser blev der anvendt en identifikator, der allerede anvendes i styringen.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Vælg en tegnfølge for den identifikator, der skal indtastes, som endnu ikke anvendes af systemet (maks. 15 tegn).
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4030	[Kanal %1:] Manglende benævner i maskindato %2[%3]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String: MD-benævner %3 = Indeks: MD-Array-indeks
Forklaring:	Der forventes en akseidentifikator for den viste MD på grund af aksekonfiguration i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller aksekonfigurationen og indføj de manglende identifikator i MD eller, hvis aksens ikke findes, indtast maskinakse 0 i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED for denne kanalakse. Drejer det sig om en geometriakse, som ikke skal anvendes (ved udelukkende 2-akset bearbejdning, f.eks. på drejebænke), skal kanalaksen 0 også indtastes i MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB for de pågældende geometriakse.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4032	[Kanal %1:] Forkert benævner for planakse i %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String: MD-benævner
Forklaring:	På grund af aksekonfigurationen i MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES eller MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF forventes en planaksebenævner på det anførte sted.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Tilføj den korrekte benævner.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4040	[Kanal %1:] Aksebenævner %2 inkonsistent med maskindato %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String: Aksebenævner %3 = String: MD-benævner %4 = I den viste MD er der for få kanalakser.
Forklaring:	Anvendelsen af den anførte akseidentifikator i den viste MD er ikke den samme som kanalens aksekonfiguration, der er anført i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. Kun ved en aktiv compilecyklus "OEM-transformation": I den viste MD er der for få kanalakser.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 Kontroller og korriger den anvendte identifikator i MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB og/eller MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
 Kun ved en aktiv compilecyklus "OEM-transformation": Kontroller og korriger udover de anførte MDs også MD24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] i den aktiverede OEM-transformation ved hjælp af funktionsbeskrivelsen.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4045 [Kanal %1:] Konflikt mellem maskindata %2 og maskindata %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = String: MD-benævner
 %3 = String: MD-benævner

Forklaring: Anvendes den anførte maskinparameter %1 fører dette til en konflikt med maskinparameteren %2.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Korrigér den anførte maskinparameters anvendelse.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4050 NC-code-benævner %1 blev ikke omprojekteret til %2

Parameter: %1 = String: Gammel identifikator
 %2 = String: Ny identifikator

Forklaring: En NC-kode kunne ikke omdøbes pga. én af de følgende årsager:
 - Den gamle identifikator eksisterer ikke
 - Den nye identifikator ligger i et andet type-område.
 NC-koder/nøgleord kan ændres med en maskinparameter, når typeområdet ikke forlades.
 Type 1: "ægte" G-koder: G02, G17, G33, G64, ...
 Type 2: såkaldte G-koder: ASPLINE, BRISK, TRANS, ...
 Type 3: Indstillelige adresser: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 Korrigér MD10712 \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB.
 Listen opstilles som følger:
 Lige adresse: identifikator, der skal ændres
 derefter ulige adresse: Ny identifikator
 F.eks.:
 \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = "ROT"
 \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = " "
 sletter funktionen ROT i styringen

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4058 Systemkonfigurationsfejl (%1, %2)

Parameter: %1 = Filnavn
%2 = Fejlkode

Forklaring: Ved indlæsning og skalering af maskindata er der opstået en fejl. De pågældende fejlkoders betydning findes i den nedenstående opstilling:

60 = Fil ikke fundet
70 = Fejl ved åbning af fil
80 = Ugyldig signatur
81 = Fil beskadiget
82 = Forkert format

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: - Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4059 Fejl ved indlæsning af systemkonfiguration (%1, %2)

Parameter: %1 = MD-nummer
%2 = Fejlkode

Forklaring: Ved indlæsning og skalering af maskindata er der opstået en fejl.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: - Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4060 Standard-maskindata blev hentet (%1, %2, %3, %4)

Parameter: %1 = Identifikation 1
%2 = Identifikation 2
%3 = Identifikation 3
%4 = Identifikation 4

Forklaring: Standard-MDs blev indlæst, da
- der kræves en koldstart, eller
- MD-bufferspændingen svigtede eller
- Der kræves en initialisering til indlæsningen af standardmaskinparametrene (MD11200 \$MN_INIT_MD).

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Efter at standard-MD er blevet automatisk indlæst, skal individuelle MDs for det pågældende anlæg indtastes/indlæses.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4062 Sikkerhedskopi blev hentet

Forklaring: Brugerdata lagret på flash memory blev indlæst i SRAM.

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Genindlæs egne maskinparameter.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4065 **Bufferet lager blev gendannet af sikringskopien (mulig datatabl)**

Forklaring: NC brugerdataene samt de remanente data i PLC er lagrede i bufferet lager (SRAM). Ved styringens opstart blev der fastslået en mulig inkonsistens i det bufferede lager.
 Det bufferede lager blev initialiseret med den sidste back-up. Derved gik ændringerne tabt i det bufferede lager, som blev udført siden sidste update.
 En mulig årsag til datainkonsistensen ligger i en overskridelse af buffertiden. Overhold styringens nødvendige opstarttid iht. idriftsættelsehåndbogen.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Genstart styringen.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4070 **normeret maskindato ændret**

Forklaring: Styringen arbejder med interne fysiske størrelser (mm, grader, sek., for strækninger, hastigheder, accelerationer, osv.). Enhederne for indlæsning og udlæsning af disse værdier under en programmering eller back-up findes delvist i andre enheder (omdr./min, m/s², osv.).
 Omregningen sker med normeringsfaktorer, der indtastes (systemspezifisk MD-Array MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n] (n ... indeksnummer 0 - 10), når den pågældende maskebit programmeres til "1".
 Er maskebitten programmeret til "0", udføres normeringen med de interne standardfaktorer.
 Følgende maskinparameter påvirker normeringen i andre MD:
 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
 Når disse data ændres, skal NC opstartes igen. Først derefter er indtastningen af afhængige data korrekt udført.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 Viser alarmer efter en download af en normalt konsistent MD-fil, skal download gentages med en genopstart af NC (der er normeringsafhængige maskinparameter i filen før normeringsfaktorerne).

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

4071 **Kontroller encoderens position**

Forklaring: Der blev ændret en maskinparameter, som påvirker værdien i en encoders position. Kontroller positionsværdierne.
 Ved absolutte encodere:
 Encoderens justering blev ændret, aksepositionens maskinreference kan være ændret, kontroller encoderens justering.
 Anden encoder:
 Aksepositionens indstillingspunktreference blev ændret, kontroller referencereringen.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

4075	Maskindato %1 (og evt. yderligere) på grund af manglende adgangsret %2 ikke ændret
Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = MD skrivebeskyttelsestrin
Forklaring:	Under bearbejdningen af en TOA-fil eller under skrivningen af maskinparameter fra hovedprogrammet blev det forsøgt, at skrive en parameter, hvis beskyttelsestrin er højere end den adgangsrettighed, der er p.t. indstillet i styringen. Den pågældende parameter blev ikke skrevet, programmets bearbejdning fortsættes. Denne alarm afgives kun i forbindelse med misligholdelsen af en registreret skriverettighed.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indstil det pågældende adgangstrin med nøgleafbryderen eller med et password eller slet de pågældende maskinparameter i MD-filen/hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
4076	%1 Maskindata kunne ikke ændres med adgangskoden %2
Parameter:	%1 = Antal MD %2 = Indstillet adgangstrin
Forklaring:	Under bearbejdningen af en TOA-fil eller under skrivningen af maskinparameter fra hovedprogrammet blev det forsøgt, at skrive parametre, hvis beskyttelsestrin er højere end den adgangsrettighed, der er p.t. indstillet i styringen. De pågældende parametre blev ikke skrevet, programmets bearbejdning fortsættes uhindret. Denne alarm kan kun slettes med en kvittering af alarmen 4075.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indstil det pågældende adgangstrin med nøgleafbryderen eller med et password eller slet de pågældende maskinparameter i MD-filen/hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4077	Ny værdi %1 for MD %2 ikke sat. Kræver %3 Kbytes for mange %4-lager.
Parameter:	%1 = Ny værdi i maskinparameteren %2 = Maskinparameternummer %3 = Antal bytes som kræves for meget %4 = Lagertype
Forklaring:	Det blev forsøgt at forsyne den anførte, lagerkonfigurerede maskinparameter med en ny værdi. Ændringen udføres ikke, da ændringer anmoder om mere brugerlager, end der er til rådighed. Den tredje parameter angiver antallet af Kbytes, som det maksimale brugerlager er overskredet med. Bemærk: 1 Kbyte er 1024 bytes. 1 MiB (nogle gange også kaldet MB) er 1024 Kbyte. Den fjerde parameter angiver arten af lageret, hvis grænse bliver overskredet: - "D" står for dynamisk eller ikke bufferet brugerlager (her ligger f.eks. LUD-variablen, her indføjes interpolationsbufferstørrelsen). Lagertypens størrelse fremgår af MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC og fastlægges med OD19240 \$ON_USER_MEM_DYNAMIC. - "S" står for statisk eller bufferet brugerlager (her ligger typisk delprogrammerne, men også korrekturdata, R-parametre, værktøjsdata). Denne lagertypes størrelse fremgår af MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED og kan fastlægges med OD19250 \$ON_USER_MEM_BUFFERED. - "IS" står for internt statistisk eller bufferet brugerlager. Lagertypen fastlægges med den aktuelle lagerkonfiguration (kan ikke indstilles). Nogle få NCK-funktioner anvender lageret.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning:	Hvis ændringen var utilsigtet, kan der bare fortsættes. Alarmen har så ingen negative virkninger. Afhjælpningen afhænger af adgangsrettigheden og af NCK's aktuelle lagerkonfiguration: - Den ønskede ændring er ikke mulig -> forsøg igen med en lavere værdi. Hold i den forbindelse øje med, hvordan værdien for parameter 3 ændres. - Kan lageret udvides? Det afhænger af den anvendte styringsmodel. (Aldrig muligt, hvis parameter 4 er lig med "IS"). - NCK-brugertilageret er evt. indstillet lavere end muligt. Maskinparametrene kan ændres med en tilsvarende adgangsrettighed (se ovenover). Mere bufferet lagerplads er p.t. en gebyrpligtig option - Eksempel: Parameter 4 er "D" - dvs. \$ON_USER_MEM_DYNAMIC skal gøres større. Parameter 3 er 400 Kbyte - dvs. der mangler 400 / 1024 MiB = 1 MiB (rundet op). En øgning af værdien af \$ON_USER_MEM_DYNAMIC med 1 MiB / 4 MiB = 1 (rundet op) stiller den manglende lagerplads til rådighed.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

4080	Forkert konfiguration for delingsakse i MD %1
Parameter:	%1 = String: MD-benævner
Forklaring:	En positionstabels tilordning til en delingsakse eller indholdet i en positionstabel er forkert eller en positionstabels længde blev parametret med 0.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Afhængigt af fejllens art afgives 3 MD-identifikatorer. 1. MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: Fejlen ligger i fleraksetilordningen i en positionstabel (MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 eller MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) på akser af forskellige typer (lineær-/rundakse). 2. MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 eller MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: Indholdet i det viste tabeller er forkert. 3. MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 eller MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2: Længden på den viste positionstabel n blev angivet med 0. - De indtastede positioner skal opstilles efter stigende størrelse. - En bestemt position må ikke anvendes flere gange. - Er tabellen tilordnet én eller flere modulo-akser, må indholdene kun ligge i intervallet 0 til < 360 grader.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4082	[Kanal %1:] ugyldig værdi i maskinparameteren %2%3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String: MD-benævner %3 = String: MD feltindeks
Forklaring:	Der blev indtastet en værdi, som overskrider et værdiområde eller en variabels grænseværdi, en maskinparameters grænseværdi eller en funktion.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Indføj korrekte værdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4090	for mange fejl under opstart
Forklaring:	Der er opstået flere end <n> fejl under opstarten.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil maskinparametrene korrekt.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4099 %1 Fejl under bearbejdningen af MD initialiseringen

Parameter: %1 = Antal fejl

Forklaring: Der opstod fejl under bearbejdningen af maskinparametrenes initialisering. En mere nøjagtig beskrivelse findes i opstartens protokolfiler.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4115 Tidsforhold kommunikationstask til Ipo ændret til %1

Parameter: %1 = String (nyt forhold)

Forklaring: Værdien i MD10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO blev tilpasset. Dette kan kun ske, hvis maskinparameterens værdi er mindre end et og den dermed opnåede tid ikke er et multipum af positionsreguleringstiden.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: MD10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO blev tilpasset. Kontroller om den beregnede værdi er korrekt.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4150 [Kanal %1:] Ugyldig M-funktions-underprogramkald projekteret

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] eller MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR indeholder ugyldige projekteringsparametre: I MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] for projekteringen af underprogramkaldet med en M-funktion blev der anført en M-funktion, som anvendes af systemet og som ikke kan erstattes med et underprogramkald:

- M0 til M5,
- M17, M30,
- M19, M40 til M45,
- M-funktion til skift af spindeldrift/aksedrift iht. MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (allerede fastsat: M70),
- M-funktioner til nibbling/stansning iht. projekteringen via MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE hvis de blev aktiveret med MD26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION.
- Ved tilføjet eksternt sprog (MD18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE) også M96 til M99.

MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR indeholder et ugyldigt feltindeks fra MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Tilladt er p.t. værdierne 0 til 9. Den pågældende maskinparameter stilles tilbage til den første værdi -1. Dermed er funktionen deaktiveret.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Projekter i MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] en M-funktion, der ikke anvendes af systemet eller projekter et gyldigt feltindeks i MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4152	Ugyldig projektering af funktionen 'Blokvisning med absolutværdier'
Forklaring:	Funktionen "blokvisning med absolutte værdier" blev parametret forkert: - Med MD28400 \$MC_MM_ABSBLOCK blev der indstillet en ugyldig bloklængde: Maskinparameteren kontrolleres for følgende værdiområder under opstarten: 0, 1, 128 til 512 - Med MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[] blev der indstillet et ugyldigt meldingsområde. Maskinparameteren kontrolleres for følgende over-/undergrænser under opstarten: 0 <= MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8 0 <= MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP). Alarmen 4152 afgives hvis grænserne ikke overholdes.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Dimensioner bloklængden/meldingsområdet inden for de tilladte grænser.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4170	Ugyldigt M-funktionsnummer for kanalsynkronisering
Forklaring:	Der blev angivet et M-nummer mellem 0 - 99 i MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN eller MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX til M-nummerområdets projekteringen til kanalsynkroniseringen i ISO2/3-modus eller MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX er lavere end MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller MD10800 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN og MD10802 \$MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4182	[Kanal %1:] Ugyldigt M-hjælpfunktionsnummer i %2%3, MD nulstillet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Maskinparameteridentifikator %3 = Evt. MD-indeks
Forklaring:	Der blev anført et nummer til projekteringen af en M-funktion i den anførte maskinparameter; nummeret anvendes af systemet og kan ikke anvendes til en tilordning. (M0 til M5, M17, M30, M40 til M45 og ved applikeret ISO-dialekt også M98, M99). Værdien, der anvendes af brugeren, blev nulstillet til defaultværdien af systemet.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Projekter en M-funktion i den anførte maskinparameter, som ikke anvendes af systemet (M0 til M5, M17, M30, M40 til M45 og ved applikeret ISO-dialekt også M98, M99).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4183 [Kanal %1:] M-hjælpefunktionsnummer %2 anvendt flere gange (%3 og %4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = M-hjælpefunktionsnummer
%3 = Maskinparameteridentifikator
%4 = Maskinparameteridentifikator

Forklaring: I den anførte maskinparameter blev et nummer anvendt flere gange til en M-funktions projektering.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontroller de anførte maskinparametre og opret en entydig tilordning af M-hjælpefunktionsnumrene.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4184 [Kanal %1:] Ugyldig fordefineret hjælpefunktion nulstillet i %2[%3], MD

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Maskinparameteridentifikator
%3 = Evt. MD-indeks

Forklaring: I den anførte maskinparameter blev projekteringen af en fordefineret hjælpefunktion forkert indtastet.
Den værdi, brugeren anvender, blev nulstillet til defaultværdien af systemet.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Projekter en gyldig værdi i den anførte maskinparameter.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4185 [Kanal %1:] Ugyldig projektering af en hjælpefunktion %2 %3 %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Hjælpefunktionens type
%3 = Extension
%4 = Hjælpefunktionsværdi

Forklaring: En hjælpefunktions projektering er forkert.
Fordefinerede hjælpefunktioner kan ikke ændres med brugerdefinerede hjælpefunktioner.
Se:

MD22010 \$MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
MD22020 \$MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
MD22030 \$MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
MD22035 \$MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Omprojekter hjælpefunktionen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4200	[Kanal %1:] Geometri-akse %2 må ikke fastlægges som rundakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn
Forklaring:	Geometriakserne danner et kartesisk koordinatsystem, derfor medfører deklarationen af en geometriakse som rundakse til en definitionskonflikt.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Fjern rundaksedeklarationen for denne maskinakse. Geometriakseindekset for den viste geometriakse skal udregnes med MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. Kanalaksenummeret er gemt med det samme indeks i MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. Kanalaksenummeret minus 1 danner kanalakseindekset, under hvilket maskinaksenummeret kan findes i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4210	[Kanal %1:] Spindel %2 rundaksedeklaration mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Skal en maskinakse drives som spindel, skal denne maskinakse deklareres som rundakse.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Programmer rundaksedeklarationen for denne maskinakse i den aksespecifikke MD30300 \$MA_IS_ROT_AX.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4215	[Kanal %1:] Spindel %2 moduloaksedeklaration mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Spindlens funktion forudsætter en moduloakse (positioner i [grd].).

Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Programmer MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4220 [Kanal %1:] Spindel %2 flere gange deklareret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Spindelnummeret findes flere gange i kanalen.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Spindelnummeret gemmes i den akse-specifikke MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX. Hvilken kanal denne maskinakse/spindel tilordnes, ses af maskinakseindekset. (Maskinaksenummeret findes i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED).
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4225 [Kanal %1:] Akse %2 rundakседeklarering mangler

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, aksenummer
Forklaring:	Modulofunktionen forudsætter en rundakse (positioner i [grd]).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Programmer MD30300 \$MA_IS_ROT_AX.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4230 [Kanal %1:] Ekstern data-ændring ikke mulig i aktuelle kanal-tilstand

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Det er ikke tilladt at indtaste denne parameter under hovedprogrammets bearbejdning (f.eks. settingparameter for en arbejdsfeltbegrænsning eller for testkørselstilspændingen).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Den parameter, der skal indtastes, skal ændres før hovedprogrammet startes.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

4240	Maskintidoverløb på IPO- eller positionsreguleringsniveau, IP %1
Parameter:	%1 = Programpunkt
Forklaring:	Indstillingerne for interpolations- og positionsreguleringstakten blev ændret for den sidste opstart således, at der kun er en ringe computertid til rådighed for de pågældende cykliske tasks. Denne alarm opstår direkte efter opstarten, hvis der er for ringe tid til rådighed for en task selv når akserne er standsede og NC-programmet ikke er startet. Dette kan dog også først medføre et taskoverløb, når computerintensive NC-funktioner indlæses under programbearbejdningen.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Udfør optimeringen af takttiderne MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO og/eller MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO mere forsigtigt. Testen bør udføres med et NC-program, som har den størst mulige styringsbelastning. De heraf udregnede tider skal så tilføjes en sikkerhedsreserve på 15 - 25% for en sikkerheds skyld.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4270	Maskindato %1 indeholder tildeling til ikke aktiv NC-kern-indgangs-/udgangsbyte %2
Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = Indeks
Forklaring:	Den anførte maskinparameter tilordner en digital ind-/udgangsbyte eller en analog ind-/udgangsbyte til en NC-funktion, hvis bearbejdning ikke blev aktiveret
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Aktiver de påkrævede ind-/udgange med MD: MD10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS MD10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS Aktiveringen af hurtige ind-/udgange forudsætter ikke, at den pågældende hardware-udvidelse findes på styringen. Alle funktioner, som anvender hurtige ind-/udgange, kan - ved tilsvarende reducerede krav til reaktionstiden - også betjenes med den PLC-værdi/påvirkning, der er defineret i VDI-interfacet. Aktiverede ind-/udgange forhøjer den påkrævede computertid i ipo-takten med en cyklisk behandling af PLC-manipulationssignalerne. Henvielse: Deaktiver ikke anvendte ind-/udgange.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4275	Maskindato %1 og %2 NC-kerneudgangsbyte nr. %3 er tildelt flere gange
Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = String: MD-benævner %3 = Udgangens nr.

Forklaring: De anførte maskinparameter tilordner to NC-funktioner til den samme digital-/analog udgang.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger maskinparameteren.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4280 Tideling NC-kerne-ind-/udgangsbyte i MD %1[%2] passer ikke til HW-udvidelse

Parameter: %1 = String: MD-benævner
%2 = Indeks: MD-Array

Forklaring: På den slot, der er anført i MD, blev der ikke registreret et ind-/udgangsmodul under opstarten.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller HW eller korrigér pågældende MD. Henvi-
sing: HW-udvidelsens overvågning sker uafhængigt af antallet af aktiverede ind-/udgange (MD10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS,
MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360
\$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4282 Multibelægning af hardware for eksterne NC-kerne udgange

Forklaring: Der blev konfigureret flere udgange til den samme HW-byte.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring i MD10368 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT eller
MD10364 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4300 Deklaration i MD %1 er ikke tilladt for akse %2.

Parameter: %1 = String: MD-benævner
%2 = Aksnavn, spindelnummer

Forklaring: Aksen kan ikke drives som en konkurrerende positioneringsakse,
f.eks. fordi aksen slave-akse er i en lukket gantry-forbindelse, eller i en gantry-forbindelse, der skal lukkes.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Nulstil MD30450 \$MA_IS_CONCURRENT_POS_AX for den pågældende
akse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4310	Deklaration i MD %1 for indeks %2 ikke tilladt
Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = Indeks: MD-Array-indeks
Forklaring:	Værdierne i maskinparameteren skal i array stå i opstigende rækkefølge.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korrigér MD.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
4320	Akse %1 funktion %2 %3 og %4 ikke tilladt
Parameter:	%1 = String: Aksebenævner %2 = String: MD-benævner %3 = String: Bit %4 = String: MD-benævner
Forklaring:	De funktioner, der er anført med maskinparametre, kan ikke aktiveres på samme tid for en akse.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Deaktiver én af de to funktioner.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4334	[Kanal %1:] Finkorrektursum i parameter %2 for den orienterbare plade til værktøjet %3 er for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Ugyldig parameter for en orienterbar værktøjsholder %3 = Nummeret på en orienterbar værktøjsholder
Forklaring:	Finkorrektursums maksimale værdi i en orienterbar værktøjsholder begrænses af MD20188 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN for lineære og af MD20190 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT for roterende størrelser. Alarmen kan kun opstå, hvis SD42974 \$SC_TOCARR_FINE_CORRECTION ikke er lig nul.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokstop.
Afhjælpning:	Indtast en gyldig finkorrektur.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
4336	[Kanal %1:] Den orienterbare plade til værktøjet nr. %2 til orienteringstransformation %3 eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Nummeret på en orienterbar værktøjsholder %3 = Nummeret på retningstransformationen, som skal parametriseres med den orienterbare værktøjsholder.

Forklaring: Den orienterbare værktøjsholder, med hvis data retningstransformationen skal parametres (se MD2.... \$MC_TRAFO5_TCARR_NO_), findes ikke.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Indtast et gyldigt værktøjsnummer.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4338 [Kanal %1:] Ugyldig transformationstype '%2' i toolcarrier %3 til orienteringstranf. %4

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Transformatorstype

%3 = Nummeret på en orienterbar værktøjsholder

%4 = Nummeret på retningstransformationen, som skal parametres med den orienterbare værktøjsholder.

Forklaring: Retningstransformationens parameter overtages fra dataene i en orienterbar værktøjsholder. Den orienterbare værktøjsholder indeholder en ugyldig transformationstype. (Tilladt er typerne T, P og M).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Indtast en gyldig transformationstype.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4340 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig transformationstype i transformation nr. %3

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Transformationsnummer

Forklaring: Det blev indtastet et ugyldigt, dvs. ikke defineret nummer, i én af maskinparametrene \$MC_TRAFO_TYPE_... . Denne alarm opstår også, hvis en bestemt transformationstype ikke er muligt i den anførte styringstype (f.eks. 5-akse transformation).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Indtast en gyldig transformationstype.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4341 [Kanal %1:] Sætning %2 Ingen record for transformation nr. %3 til rådighed

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Transformationsnummer

Forklaring:	For hver sammensat gruppe transformationer (f.eks. retningstransformationer, Transmit, Tracyl osv.) er der kun et begrænset antal maskinparameterblokke (som regel 2). Forsøges det at indstille flere transformationer i en gruppe, udgives denne alarm. Eksempel: To retningstransformationer er tilladt. I maskinparametrene står for eksempel: TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1. retningstransformation TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2. retningstransformation TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1. transmittransformation TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3. retningstransformation ==> denne post udløser alarmen
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Indføj gyldige maskinparametre.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4343	[Kanal %1:] Forsøg på at ændre maskindata for en aktiv transformation.
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Det blev forsøgt, at ændre maskinparametrene i en aktiv transformation og aktivere denne med RESET eller NEWCONFIG.
Reaktion:	Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Indstil gyldige maskinparametre.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4344	[Kanal %1:] Blok %2 Aksen %3 der er defineret i \$NK_NAME[%4] er ikke til rådighed i den aktuelle kanal
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn %4 = Indeks på kædeelementet
Forklaring:	Der blev angivet en maskinakse i det anførte kædeelement; maskinaksen er ikke til rådighed ved transformationsvalget i den aktuelle kanal, dvs. denne akse er p.t. tilordnet en anden kanal.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Angiv pågældende akse i en anden kanal.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4345	[Kanal %1:] Forkert parametring i sammenkædet transformation nr. %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Transformationsnummer

Forklaring:	En sammenkædet transformation er forkert parametret (MD24995 \$MC_TRACON_CHAIN_1 eller MD24996 \$MC_TRACON_CHAIN_2). Følgende fejlårsager er mulige: - Listen med transformationer, der skal sammenkædes, begynder med 0 (der kræves mindst en post ulig nul) - Listen med transformationer, der skal sammenkædes, indeholder nummeret på en transformation, der ikke findes. - Nummeret på en transformation i listen er højere end eller lig med nummeret på den sammenkædede transformation. Eksempel: Den kaskadeformede transformation er den fjerde transformation i systemet, dvs. MD24400 \$MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Derfor må i den tilhørende liste (f.eks. MD24995 \$MC_TRACON_CHAIN_1[...]) kun værdierne 1, 2 eller 3 indtastes. - Der er indstillet en ugyldig sammenkædning. Følgende indskrænkninger gælder p.t.: Der må højst kædes to transformationer sammen. Den første transformation skal være en retningstransformation, Transmit, kappekurvetransformation eller skrå akse. Den anden transformation skal være en skrå-akse-transformation.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Indstil en gyldig transformationssammenkædning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4346	[Kanal %1:] Forkert geoaksetildeling i maskindato %2[%3]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Maskinparameterens navn %3 = Transformationsnummer
Forklaring:	MD2.... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB.... indeholder en ugyldig post. Følgende fejlårsager er mulige: - Posten henviser til en kanalakse, der ikke findes. - Posten er nul (ingen akse), selvom transformationen kræver den pågældende akse som geometriakse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Korriger posten i MD2....\$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB.... eller MD2....\$MC_TRAFO_AXES_IN...
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4347	[Kanal %1:] Forkert kanalaksetildeling i maskindato %2[%3]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Maskinparameterens navn %3 = Transformationsnummer
Forklaring:	MD2.... \$MC_TRAFO_AXIS_IN.... indeholder en ugyldig post. Følgende fejlårsager er mulige: - Posten henviser til en kanalakse, der ikke findes. - Posten er nul (ingen akse), selvom transformationen kræver den pågældende akse som geometriakse. - Ved en 7-akse transformation er der indføjet mere end en ekstern akse i MD2....\$MC_TRAFO_AXIS_IN....
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Korriger posten i MD2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN....
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4348 [Kanal %1:] Blok %2 Konfigurationsfejl %6 i transformationen \$NT_NAME[%5] = '%3'.

Parameter:

- %1 = Kanalnummer
- %2 = Bloknummer, label
- %3 = Navnet på transformationsblokken
- %4 = Transformationsblokkens indeks | fejlnummer

Forklaring:

Transformationsdatablokken er fejlbæftet. Fejlårsagen fastægges nærmere af følgende fejnummer:

- 1. Transformertypen er ukendt, dvs. \$NT_TRAFO_TYPE[n] indeholder et ugyldigt navn.
- 2. Maskinkinematikken er ikke defineret, dvs. at der hverken i \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] og i \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] findes en henvisning til et kinematisk kædeelement i kinematikbeskrivelsen.
- 3. Det kinematisk kædeelement med navnet, som er indeholdt i \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n], har ingen forbindelse til rodelementet.
- 4. Det kinematisk kædeelement med navnet, som er indeholdt i \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n], har ingen forbindelse til rodelementet.
- 5. Det kinematisk kædeelement med navnet, som er indeholdt i \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n], er ikke fundet.
- 6. Der findes ingen kinematisk kædeelementer (MD18880 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM er nul).
- 8. Det kinematisk kædeelement med navnet, som er indeholdt i \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n], blev ikke fundet.
- 9. Det kinematisk kædeelement med navnet, som er indeholdt i \$NT_T_REF_ELEM[n], blev ikke fundet.
- 10. Den rundakse, som er defineret i \$NT_ROT_AX_NAME[n,0], er ikke fundet i den kinematisk kæde.
- 11. Den rundakse, som er defineret i \$NT_ROT_AX_NAME[n,1], blev ikke fundet i den kinematisk kæde.
- 12. Den rundakse, som er defineret i \$NT_ROT_AX_NAME[n,2], er ikke fundet i den kinematisk kæde.
- 16. Den rundakse, som er defineret i \$NT_ROT_AX_NAME[n,1], blev defineret flere gange.
- 17. Den rundakse, som er defineret i \$NT_ROT_AX_NAME[n,2], er defineret flere gange.
- 20. Den lineære akse, som er defineret i \$NT_GEO_AX_NAME[n,0], blev ikke fundet i den kinematisk kæde.
- 21. Die in \$NT_GEO_AX_NAME[n,1] definierte Linearachse wurde in der kinematischen Kette nicht gefunden.
- 22. Die in \$NT_GEO_AX_NAME[n,2] definierte Linearachse wurde in der kinematischen Kette nicht gefunden.
- 26. Die in \$NT_GEO_AX_NAME[n,1] definierte Linearachse wurde mehrfach definiert.
- 27. Die in \$NT_GEO_AX_NAME[n,2] definierte Linearachse wurde mehrfach definiert.
- 28. I transformationens kinematikbeskrivelse er en lineær akse angivet mere end en gang (mindst to kædeelementer af type AXIS_LIN henviser i komponent \$NK_AXIS[n] på samme maskinakse).
- 29. I transformationens kinematikbeskrivelse er rundaksen angivet mere end en gang (mindst to kædeelementer af type AXIS_ROT henviser i komponent \$NK_AXIS[n] til samme maskinakse).
- 30. Basisorienteringen er ikke defineret, dvs. alle tre komponenter i \$NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] er nul.
- 31. Orienteringsnormalvektoren er ikke defineret, dvs. alle tre komponenter i \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] er nul.
- 32. Vektorerne til definition af basisorienteringen (\$NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) og basisnormalvektor (\$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) er parallelle.
- 36. Antallet af relevante rundakser, som blev fundet i part-kæden, stemmer ikke overens med indholdet i \$NT_ROT_AX_CNT[n,0].
- 37. Die Zahl der relevanten Rundachsen, die in der Tool-Kette gefunden wurden, stimmt nicht mit dem Inhalt von \$NT_ROT_AX_CNT[n,1] überein.
- 40. Die erste und die zweite Orientierungsachse einer Orientierungstransformation sind parallel.
- 41. Die zweite und die dritte Orientierungsachse einer Orientierungstransformation sind parallel.
- 42. Es wurde keine Orientierungsachse definiert (eine Orientierungstransformation benötigt mindestens eine Orientierungsachse).
- 43. Ungültige 3-Achs-Orientierungstransformation: Die Orientierungsachse steht nicht senkrecht auf der von den beiden Geometrieachsen aufgespannten Ebene.
- 47. Systemvariabel \$NT_CLOSE_CHAIN_P er spærret i den aktuelle softwareversion og må kun indeholde nulstrengen.
- 48. Das in \$NT_CLOSE_CHAIN_T angegebene Kettenelement wurde nicht gefunden.
- 50. Für eine Orientierungstransformation bzw. eine Schräge-Achse-Transformation wurden weniger als zwei Geometrieachsen definiert.
- 51. Für eine Orientierungstransformation mit mehr als einer Orientierungsachse wurden nicht alle drei Geometrieachsen definiert.
- 60. Die Geometrieachsen 1 und 2 sind parallel.
- 61. Die Geometrieachsen 1 und 3 sind parallel.
- 62. Die Geometrieachsen 2 und 3 sind parallel.
- 65. Die 3 geometriakser ligger på et plan
- 68. Funktionen "Lukning af part-kæden" er ikke defineret til denne transformation.
- 69. Funktionen "Lukning af tool-kæden" er ikke defineret til denne transformation.
- 80. Ikke tilladt definitionsrækkefølge for orienteringsakserne. Orienteringsakserne i \$NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] skal defineres uden mellemrum startende ved indekset 0. Akserækkefølgen i \$NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] skal være lig

akserækkefølgen i de kinematiske kæder (når kæderne gennemkøres fra slutningen af part-kæden til slutningen af tool-kæden).

- 81. En orienteringsakse blev programmeret flere gange.
- 82. Parametringen af den første orienteringsakse som spindel er ikke tilladt.
- 83. Parametringen af den anden orienteringsakse som spindel er ikke tilladt.
- 84. Parametringen af den tredje orienteringsakse som spindel er ikke tilladt.
- 87. Parametring af den første orienteringsakse som hirthakse er forkert, dvs. en af maskinparametrene er forkert, dvs. en af maskinparametrene MD30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR eller MD30330 \$MA_MODULO_RANGE (ved ved moduloakser) er nul.
- 88. Parametring af den anden orienteringsakse som hirthakse er forkert. Die Fejlbetingelserne er de samme som ved fejlnummer 87.
- 89. Parametringen af den tredje orienteringsakse som hirthakse er forkert. Fejlbetingelserne er de samme som ved fejlnummer 87.

- 100. De maksimale antal af kinematiske elementer (summen fra lineære akser, rundakser og konstante elementer) blev overskredet. Hertil tælles en sekvens af konstante elementer i en kæde, som ikke afbrydes af en akse, kun som et

For orienteringstransformationer er p.t. maksimalt 15 kinematiske elementer tilladt.

- 101. Det maksimale antal af rundakser i de kinematiske kæder til definition af en transformation blev overskredet.
- 103. Det maksimale antal af elementer i definitionen af den kinematiske kæde til værktøjet blev overskredet.
- 104. Det maksimale antal af elementer i definitionen af den kinematiske kæde til arbejdsstykket blev overskredet.
- 105. Det maksimale antal af tilladte konstante transformatorakser (redundante (rund-) akser), som ikke må flytte sig under aktiv transformation, blev overskredet.

For orienteringstransformationer er p.t. maksimalt 6 rundakser tilladt.

- 106. Det maksimalt tilladte antal af kædeelementer til intern visning af maskinkinematikken blev overskredet.
- 110. Til sidst i kæden i part-kæden er der defineret et korrekturlement, selvom bit 7 er sat i \$NT_T_CHAIN_FIRST_ELEM[n] (luk part-kæden)..
- 111. Das kinematische Kettenelement mit dem in \$NT_P_CHAIN_FIRST_ELEM[n] enthaltenen Namen wurde nicht gefunden.
- 141. Die aus drei Bit bestehende Zahl zur Kennzeichnung der Permutation der Geometrieachsen (Bit 11 bis Bit 13 in \$NT_CNTRL[n] bei Transmit oder Tracyl) enthält einen Wert größer 5.
- 142. Unzulässige Permutation der Geometrieachsen (Bit 11 bis Bit 13 in \$NT_CNTRL[n] bei Transmit oder Tracyl). Bei der Zuordnung der Geometrieachsen zu den Eingangsachsen der Transformation dürfen nicht besetzte Stellen nicht vertauscht werden.
- 143. Die Parametrierung der Transmit- oder Tracyl-Transformation erfordert eine Mittenversatzachse.
- 144. In \$NT_ROT_AX_NAME[n, 1] und nur dort muss ein Achsname eingetragen werden.
- 145. Nach der Polachse (\$NT_ROT_AX_NAME[n, 1]) ist in der kinematischen Kette in Richtung zum Werkstücknullpunkt ein ungültiger Offset eingetragen.
- 146. Wenn in \$NT_CNTRL[n] bei Transmit oder Tracyl das Bit 3 gesetzt ist, muss das letzte Element in der kinematischen Kette eine Rundachse oder eine konstante Drehung sein.
- 149. Nach der Polachse (\$NT_ROT_AX_NAME[n, 1]) ist in Richtung zum Werkstücknullpunkt eine unzulässige Drehung wirksam (konstante Drehung oder konstante Rundachse).
- 150. Unzulässiger Typ eines Kettenelements (Systemfehler).
- 160. In \$NT_GEO_AX_NAME[n, 0] ist kein Achsname eingetragen.
- 161. I \$NT_GEO_AX_NAME[n, 1] er der ikke angivet et aksenavn, selvom der er specificeret en centerforskydningsakse.
- 170. Den eneste definerede geometriakse skal stå i \$NT_GEO_AX_NAME[n, 2].
- 171. Parameter \$NT_GEO_AX_NAME[n, 2] er tom. Posten i \$NT_GEO_AX_NAME[n, 2] skal altid være til stede.
- 200. I kædeenden af part-kæden er der defineret et korrektionselement, selvom Bit 7 er sat i \$NT_CNTRL[n] (luk partkæden).
- 201. starten af kæden i tool-kæden er der defineret et korrekturlement, selvom bit 8 er sat i \$NT_CNTRL[n] (luk tool-kæden)
- 300. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 0], blev ikke fundet.
- 301. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 1], blev ikke fundet.
- 302. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 2], blev ikke fundet.
- 303. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 3], blev ikke fundet.
- 310. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 0], blev ikke fundet.
- 311. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 1], blev ikke fundet.

- 312. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 2], blev ikke fundet.
- 313. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 3], blev ikke fundet.
- 320. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 0], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 321. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 1], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 322. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 2], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 323. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_P[n, 3], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 330. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 0], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 331. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 1], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 332. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 2], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 333. Kædeelementet, som der henvises til med \$NT_CORR_ELEM_T[n, 3], ligger ikke i det tilhørende afsnit.
- 500. Ved en sammenkædet transformation er der ikke defineret en transformationskæde, der skal mindst defineres en transformation med \$NT_TRACON_CHAIN[].
- 501. Transformationen, som er angivet i \$NT_TRACON_CHAIN[n, 0], er ikke defineret.
- 502. Transformationen, som er angivet i \$NT_TRACON_CHAIN[n, 1], er ikke defineret.
- 503. Transformationen, som er angivet i \$NT_TRACON_CHAIN[n, 2], er ikke defineret.
- 504. Transformationen, som er angivet i \$NT_TRACON_CHAIN[n, 3], er ikke defineret.
- 520. Den angivne transformationsblok ved aktivering af en sammenkædet transformation er fejlbehæftet.
- 521. Definitionen af transformationskæden medfører en endeløs rekursion.
- 522. Ved definitionen af en transformationskæde er der defineret for mange sammenkædede transformationer (maksimalt muligt er 8).
- 523. Der blev konfigureret en ikke-tilladt kæde af deltransformationer i en sammenkædet transformation.
- 1000. OEM-transformationen kan ikke aktiveres, fordi den ikke blev logget på af CC.
- 1001. OEM-transformationen blev logget på som orienteringstransformationen, men er ikke konfigureret som orienteringstransformation.
- 1002. OEM-transformationen blev konfigureret som orienteringstransformation, men blev ikke logget på som orienteringstransformation.
- 1003. Den aktiverede OEM-transformation opfører sig som en orienteringstransformation, selvom transformationen ikke blev konfigureret og logget på til orienteringer.
- 1004. Der er ikke defineret geometriakser for den aktiverede OEM-transformation (hverken af CC eller i systemvariablerne \$NT_GEO_AX_NAME[n, i]).
- 1005. Der er ikke defineret orienteringsakser for den aktiverede OEM-transformation, selvom den blev konfigureret som orienteringstransformation (hverken af CC eller i systemvariablerne \$NT_ROT_AX_NAME[n, i]).
- 1006. OEM-transformationen understøtter ikke en drejning af orienteringen, selvom transformationen blev konfigureret med 3 orienteringsakser.
- 1007. OEM-transformationen er oprettet til drejning af orienteringen, men transformationen blev ikke konfigureret således (færre end 3 orienteringsakser).
- 1050. OEM-transformationen melder en generel kinematikanalysefejl. (Det opstår f.eks. når metoden analyseChain() i CC ikke blev implementeret.)
- 1051. Ved analysen af den kinematiske kæde med OEM-transformationen blev der opdaget et ukendt element.
- 1052. I den kinematiske kæde til OEM-transformationen er et offset-element placeret forkert.
- 1053. Den angivne placering af en lineær akse i den kinematiske kæde er ikke tilladt.
- 1054. Den angivne placering af en rundakse i den kinematiske kæde er ikke tilladt.
- 1055. Den angivne retning for en lineær akse i den kinematiske kæde er ikke tilladt.
- 1056. Den angivne rotationsretning for en rundakse i den kinematiske kæde er ikke tilladt.
- 1057. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1058. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1059. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1060. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1061. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1062. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1063. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1064. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1065. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.

- 1066. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1067. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser.
- 1068. Reserveret for fejlmeldinger fra kinematikanalysen af compile-cykklusser..
- 1069. Værktøjets orientering i grundstilling skal være parallel med en af koordinataksene X, Y eller Z (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT[i]).
- 1070. Værktøjets orientering i grundstilling må ikke være parallel med X-retningen (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT[i]).
- 1071. en \$NT_BASE_ORIENT[0]).
- 1072. Værktøjets orientering i grundstilling må ikke være parallel med Z-retningen (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT[1]).
- 1073. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling skal være parallel med en af koordinataksene X, Y eller Z (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT[2]).
- 1074. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling må ikke være parallel med X-retningen (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[0]).
- 1075. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling må ikke være parallel med Y-retningen (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[0]).
- 1076. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling må ikke være parallel med Z-retningen (værdien for variablerne \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[1]).
- 1077. Normalvektor for værktøjet i grundstilling må ikke være parallel med Z-retning (værdi af variabel \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[2]).
- 1078. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1079. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1080. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1081. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1082. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1083. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre..
- 1084. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1085. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1086. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1087. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1088. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1089. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre.
- 1090. Reserveret for fejlmeddelelser fra analysen af compile-cykklussernes transformationsparametre
- 10000 Ikke-tilladt, redundant rundakse. I forbindelse med orienteringstransformationen er (foreløbigt) kun én redundant rundakse tilladt. Rundaksen skal være den første akse i den kinematiske kæde.

OBS:

Parameteren 4 indeholder, adskilt med tegnet "|", beskrivelsen af parametrene 5 og 6.

- 5 = transformationsblokkens indeks

- 6 = fejlnummer

Reaktion:

Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved blokslut.

Afhjælpning:

Definer en gyldig transformationsblok.

Programfortsættelse:

Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

4349 [Kanal %1:] Der er ingen ledig lagerplads til transformationen.

Parameter:

%1 = Kanalnummer

%2 = Antallet af allerede aktive transformationer

Forklaring:	Hver kinematisk transformation i NCK kræver en defineret lagerplads. Er MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS ikke lig med nul, indikerer dette, hvor mange kinematiske transformationer i NCK der kan være aktiv på samme tid. Er MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS lig med nul, fastlægges det maksimale antal af samtidigt aktive kinematiske transformationer automatisk (p.t. tyve gange antallet af eksisterende kanaler).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Forhøj værdien i MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

4400	MD-ændring medfører reorganisering af bufferlager (type %1), (datatab!) - %2
Parameter:	%1 = Lagerart %2 = evt. MD-identifikator
Forklaring:	En MD blev ændret, som konfigurerer det bufferede lager. En NC-opstart med den ændrede parameter medfører en reorganisering af det bufferede lager og dermed tab af alle mellemlagrede brugerdata (hovedprogram, værktøjsdat, GUD, SSFK,...). Betydningen af 1. parameter 0x00 bufferet lager (intern) 0x01 bufferet lager
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indeholder styringen ikke-lagrede brugerdata, skal der udføres en back-up før næste opstart. Nulstilles den ændrede MD manuelt til værdien fra sidste opstart, kan en reorganisering af lageret undgås.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.
4402	%1 bevirker en nulstilling af maskindataene
Parameter:	%1 = Maskinparameter
Forklaring:	Er denne maskinparameter programmeret, overskrives de aktuelle værdier i maskinparameteren med de forindstillede værdier næste gang systemet startes op. Dette kan under omstændigheder medføre datatab (også i det bufferede lager).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indeholder styringen ikke lagrede brugerdata, skal der udføres en back-up før næste NCK-opstart. En reorganisering af lageret kan undgås ved at nulstille den ændrede MD manuelt til værdien fra sidste opstart.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.
4500	Fejl %2 opstod under skrivningen af AMR backup-filen %1 (datatab!).
Parameter:	%1 = Filnavn %2 = Fejlkode
Forklaring:	Backup-filen til den automatiske memorykonfiguration kunne ikke skrives
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4501	Der opstod en fejl %2 under læsningen af AMR backup-filen %1 (datatab!).
Parameter:	%1 = Filnavn %2 = Fejlkode
Forklaring:	Backup-filen for den automatiske memory-konfiguration kunne ikke læses
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4503 [TO-enhed %1:] H-nummer %2 tildelt flere gange. Maskinparameteren programmeres ikke.

Parameter: %1 = TO-enhed
%2 = H-nummer

Forklaring: Denne fejl kan kun opstå, hvis MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 eller 2 blev programmeret. Den power-on effektive MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3, blev nulstillet. Under lagringens kontrol blev det fastslået, at forskellige skær i den samme TO-enhed har det samme H-nummer. MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 opretholdes og overtages ikke i datastyringen.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: H-numrene inden for en TO-enhed må kun tildeles én gang. Derefter kan MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 = 0 programmeres og en varmstart udføres.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

4600 Ugyldigt håndhjulstype til %1. håndhjul

Parameter: %1 = Håndhjulsnummer

Forklaring: Håndhjulstypen (hardwaresegment) til %1. håndhjul der kræves til maskinparameteren MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT er ugyldig.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Konfigurer en gyldig type for det pågældende håndhjul med maskinparameteren MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4610 Ugyldigt håndhjulsmodul til %1. håndhjul

Parameter: %1 = Håndhjulsmodul

Forklaring: Kun ved SINUMERIK840D og SINUMERIK840DI:
Håndhjulsmodulet til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE er ikke til rådighed for 840D-systemer. Et 840D-system anses altid som et modul. Derfor skal MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 altid indstilles for håndhjul der er direkte tilsluttet 840D-systemerne.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 for det pågældende håndhjul.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4611 Ugyldig håndhjulsindgang til %1. håndhjul

Parameter: %1 = Håndhjulsindgang

Forklaring: Kun ved SINUMERIK840D og SINUMERIK840DI:
Håndhjulsindgangen til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT er ikke til rådighed for 840D-systemer. Der kan maksimalt tilsluttes 2 til 3 håndhjul direkte til 8xxD-systemerne.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Konfigurer maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT for det pågældende håndhjul til en gyldig indgang.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

4620	Ugyldigt håndhjulsmodul til %1. håndhjul
Parameter:	%1 = Håndhjulsmodul
Forklaring:	Håndhjulsmodulet til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE er ikke til rådighed for 802D sl, 828D sl, 808D-systemer. 802D sl, 828D sl, 808D systemer anses altid som et modul. Derfor skal MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 altid indstilles for håndhjul, der er direkte tilsluttet.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indstil maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 for det pågældende håndhjul. Kontroller MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT for 840D sl.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4621	Ugyldig håndhjulsindgang til %1. håndhjul
Parameter:	%1 = Håndhjulsindgang
Forklaring:	Håndhjulsindgangen til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT er ikke til rådighed for 802D sl, 828D sl, 808D-systemer. Der kan maksimalt tilsluttes 2 håndhjul direkte til 802D sl, 828D sl, 808D-systemerne.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Konfigurer maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT for det pågældende håndhjul til en gyldig indgang. Kontroller MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT for 840D sl.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4630	Ugyldigt håndhjulsmodul til %1. håndhjul
Parameter:	%1 = Håndhjulsmodul
Forklaring:	Kun ved PROFIBUS/PROFINET: Henvisningen i \$MN_HANDWHEEL_MODULE til en post i maskinparameterarray'en \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] der kræves til konfigurationen af PROFIBUS-håndhjul findes ikke.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Konfigurer maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE til det pågældende PROFIBUS-håndhjul således at der er en gyldig henvisning til en post i maskinparameterarray'en MD11353 \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4631	Ugyldig håndhjuls slot til %1. håndhjul
Parameter:	%1 = Håndhjuls slot
Forklaring:	Kun ved PROFIBUS/PROFINET: Håndhjuls slotten til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren \$MN_HANDWHEEL_INPUT er ikke til rådighed for PROFIBUS-håndhjul.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Konfigurer maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT til en gyldig håndhjuls slot for det pågældende PROFIBUS-håndhjul.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
4632	Logisk PROFIBUS håndhjul slotbasisadresse til %1. håndhjul ikke fundet
Parameter:	%1 = Håndhjulsnummer

Forklaring:	Kun ved PROFIBUS/PROFINET: log. basisadressen til PROFIBUS-håndhjulsloften som indekseres via maskinparameteren \$MN_HANDWHEEL_MODULE i maskinparameterarray \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] blev ikke fundet i den aktuelle step7-HW-konfiguration.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller om MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE for det pågældende håndhjul er korrekt. Kontroller om log. basisadressen for PROFIBUS-håndhjulsloften der er indekseret i maskinparameterarray'en MD11353 \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] er korrekt.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4640	Ugyldigt håndhjulsmodul til %1. håndhjul
Parameter:	%1 = Håndhjulsmodul
Forklaring:	Kun ved ETHERNET: Håndhjulsmodulet til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE er ikke til rådighed for ETHERNET. MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 skal altid indstilles under konfigurationen af ETHERNET-håndhjul.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indstil maskinparameteren MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 for det pågældende håndhjul.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

4641	Ugyldig håndhjulsindgang til %1. håndhjul
Parameter:	%1 = Håndhjulsindgang
Forklaring:	Kun ved ETHERNET: Håndhjulsindgangen til %1. håndhjul der kræves med maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT er ikke til rådighed for ETHERNET-håndhjul. Der kan maksimalt konfigureres 6 håndhjul.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Konfigurer maskinparameteren MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT for det pågældende håndhjul til en gyldig indgang.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

5000	Kommunikationsordre kan ikke udføres %1
Parameter:	%1 = Henvisning til, at der ikke er nok ressourcer.
Forklaring:	Kommunikationskommandoen (datakommunikation mellem NC og HMI, f.eks.: Indlæsning af et NC-hovedprogram) kan ikke udføres pga. utilstrækkeligt lager. Årsag: Der er for mange parallelle kommunikationskommandoer.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Reducer antallet af tidsmæssigt parallelle kommunikationskommandoer eller forøg MD10134 \$MN_MM_NUM_MMC_UNITS - Genstart kommunikationskommandoen. Kontakt det autoriserede personale/service. Der er ingen hjælp - betjeningen, der medførte alarmmeldingen, skal gentages. Alarmanvisningen slettes med cancel.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6000	Lageropdeling skete med standardmaskindata
Forklaring:	Lagerstyringen kunne ikke udføre delingen af NC-applikationslageret med værdierne fra maskinparametrene, da det samlede lager, der er til rådighed, findes som dynamisk og statisk lager til NC-applikationen (f.eks. til definering af makroer, brugervariabler, antal værktøjskorrekturer, antal biblioteker og filer, osv.) og derfor ikke er tilstrækkelig.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Nydefinering af NC-lagerdeling! En bestemt MD for NC-applikationslagertildelingen kan ikke anføres som årsagen til alarmen. Derfor skal MD, der udløser alarmen, fastlægges ud fra defaultværdierne i maskinparametrene med en trinvis ændring i den applikationsspecifikke lagerdeling. Som oftest er ikke kun en enkelt MD for stor, derfor bør lagerområdet reduktion udføres med en andel i flere MD.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6010 [Kanal %1:] Datamodul %2 blev ikke eller kun delvist anlagt, fejlnummer %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = String (modulnummer) %3 = Intern fejlregistrering
-------------------	--

Forklaring:

Back-up har fastslået en fejl under opstarten. Det anførte datamodul blev eventuelt ikke oprettet. Fejlnummeret indikerer fejls type. En systemfejl, der ikke kan afhjælpes, foreligger, hvis fejlnummeret er >100000. I modsat fald blev applikationslagerområdet dimensioneret for lille. I dette tilfælde har (applikations-)fejlnumrene følgende betydning:

- Fejlnummer 1: Der er ingen lagerplads
- Fejlnummer 2: Antallet af maksimalt mulige symboler overskredet
- Fejlnummer 3: Indeks 1 uden for det gyldige værdiområde
- Fejlnummer 4: Navnet findes allerede i kanalen
- Fejlnummer 5: Navnet findes allerede NCK

Opstår alarmer efter indføjningen af cyklusprogrammer, makrodefinitioner eller definitioner til globale brugerdata (GUD), blev maskinparametrene for applikationslagerkonfigurationen forkert dimensioneret. I alle øvrige tilfælde medfører ændringer i korrekte maskinparametre fejl i applikationslagerkonfigurationen.

Følgende modulnavne (2. parameter) er i NCK (system- og applikationsdatamodulerne i alt; kun problemer i applikationsdatamodulerne kan som regel afhjælpes af brugeren):

- | | |
|--------------|--|
| - _N_NC_OPT | - System intern: Optionsdata, NCK global |
| - _N_NC_SEA | - System intern: Settingdata, NCK global |
| - _N_NC_TEA | - System intern: Maskindata, NCK global |
| - _N_NC_CEC | - System intern: 'cross error compensation' |
| - _N_NC_PRO | - System intern: Beskyttelsesområder, NCK global |
| - _N_NC_GD1 | - Applikation: 1. GUD modul fastlagt med _N_SGUD_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD2 | - Applikation: 2. GUD modul fastlagt med _N_MGUD_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD3 | - Applikation: 3. GUD modul fastlagt med _N_UGUD_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD4 | - Applikation: 4. GUD modul fastlagt med _N_GUD4_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD5 | - Applikation: 5. GUD modul fastlagt med _N_GUD5_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD6 | - Applikation: 6. GUD modul fastlagt med _N_GUD6_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD7 | - Applikation: 7. GUD modul fastlagt med _N_GUD7_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD8 | - Applikation: 8. GUD modul fastlagt med _N_GUD8_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD9 | - Applikation: 9. GUD modul fastlagt med _N_GUD9_DEF, NCK global |
| - _N_NC_MAC | - Applikation: Makrodefinitioner |
| - _N_NC_FUN | - System intern: Fordefinerede funktioner og procedurer, NCK global |
| - _N_CHc_OPT | - System intern: Optionsdata, kanalspecifik |
| - _N_CHc_SEA | - System intern: Settingdata, kanalspecifik |
| - _N_CHc_TEA | - System intern: Maskindata, kanalspecifik |
| - _N_CHc_PRO | - System intern: Beskyttelsesområder, kanalspecifik |
| - _N_CHc_UFR | - System intern: Frames, kanalspecifik |
| - _N_CHc_RPA | - System intern: Regneparameter, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD1 | - Applikation: 1. GUD modul fastlagt med _N_SGUD_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD2 | - Applikation: 2. GUD modul fastlagt med _N_MGUD_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD3 | - Applikation: 3. GUD modul fastlagt med _N_UGUD_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD4 | - Applikation: 4. GUD modul fastlagt med _N_GUD4_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD5 | - Applikation: 5. GUD modul fastlagt med _N_GUD5_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD6 | - Applikation: 6. GUD modul fastlagt med _N_GUD6_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD7 | - Applikation: 7. GUD modul fastlagt med _N_GUD7_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD8 | - Applikation: 8. GUD modul fastlagt med _N_GUD8_DEF, kanalspecifik |
| - _N_CHc_GD9 | - Applikation: 9. GUD modul fastlagt med _N_GUD9_DEF, kanalspecifik |
| - _N_AXa_OPT | - System intern: Optionsdata, aksial |
| - _N_AXa_SEA | - System intern: Settingdata, aksial |
| - _N_AXa_TEA | - System intern: Maskindata, aksial |
| - _N_AXa_EEC | - System intern: Spindelstigningsfejlkorrekturdata, aksial |
| - _N_AXa_QEC | - System intern: Kvadrantfejlkorrekturdata, aksial |
| - _N_TOt_TOC | - System intern: Værktøjsvekslerdata, TOA-specifik |
| - _N_TOt_TOA | - System intern: Værktøjdata, TOA-specifik |
| - _N_TOt_TMA | - System intern: Magasindata, TOA-specifik |
| - _N_NC_KIN | - System intern: Data til beskrivelse af kinematiske kæder, NCK-specifik |

- _N_NC_NPA - System intern: Data til beskrivelse af 3D-beskyttelsesområder, NCK-specifik
- _N_NC_TRA - System intern: Transformationsrecords, NCK-specifik
- _N_NC_WAL - System intern: Data til beskrivelse af koordinatspecifik arbejdsfeltbegrænsning
- _N_COMPLETE_CYD - System intern: Cyklus- og visningsmaskinparameter, NCK-, kanal-, aksespecifik

c = Kanalnummer

a = Maskin-aksenummer

t = TOA-enhedsnummer

Der er yderligere interne systemmoduler med identifikatorer.

Reaktion:

NC ikke driftsklar.

Kanalen er ikke driftsklar.

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning:

Korriger maskinparametrene eller nulstil ændringerne.

Kontakt det autoriserede personale/service. For cyklusprogrammerne er der to bestemmende maskinparametre:

- MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = Maks. antal cyklusprogrammer, fejlnummer = 2 indikerer, at denne værdi er for ringe.

- MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = Maks. antal af definerede parameter i cyklusprogrammerne, fejlnummer = 2 indikerer, at denne værdi er for ringe.

(ændres disse MD opretholdes lageret buffer)

For makrodefinitioner gælder:

MD18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS = Maks. antal makrodefinitioner, fejlnummer = 2 indikerer, at denne værdi er for ringe.

(ændres disse MDs opretholdes lageret buffer)

For GUD-variabler gælder:

- MD18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES = Maks. antal GUD-moduler pr. område (NCK/kanal) (skal GD1, GD2, GD3, GD9 defineres, skal værdien være =9 - og ikke =4).

- MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = Maks. antal NCK globale GUD-variabler, fejlnummer = 2 indikerer, at denne værdi er for ringe.

- MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = Maks. antal kanalspecifikke GUD-variabler i kanalen, fejlnummer = 2 indikerer, at denne værdi er for ringe.

- MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM = samlet værdilager for alle GUD-variabler sammen, fejlnummer = 1 indikerer, at denne værdi er for ringe.

Programfortsættelse:

Sluk - tænd for styringen.

6020 Maskindata ændret - lageropdeling %1 gendannes.

Parameter: %1 = Detaljeinformation

Forklaring: Maskinparametre blev ændret, som fastlægger NC-applikationslagerlisten. Back-up har udført en ny inddeling på baggrund af de ændrede maskinparametre.

Parameterværdiens betydning:

- AFS = Det aktive FileSystem blev konfigureret på ny. Filerne i det passive filesystem er opretholdt.

- PFS/AFS = Det passive og det aktive fileSystem blev konfigureret på ny.

Med maskinparameteren \$MN_IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG konfigureres det, om NCK automatisk udfører AFS-konfigurationen (værdi=TRUE), eller ej (værdi=FALSE).

Reaktion:

Alarmvisning.

Afhjælpning:

Der kræves ingen afhjælpning. Indtast de nødvendige brugerdata igen.

Programfortsættelse:

Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6030	Brugertilagerlimit blev tilpasset
Forklaring:	Back-up sammenligner det foreliggende fysiske applikationslager (SRAM, SPRAM og SRAM) under opstarten med værdierne i de systemspecifikke maskinparameter MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 \$MN_MM_USER_MEM_DPR og MD18230 \$MN_MM_USERMEM_BUFFERED.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der kræves ingen afhjælpning. Den nye maks. tilladte værdi kan udlæses af den reducerede maskinparameter.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
6035	Systemet har i stedet for %1 kB kun %2 kB frit brugertilager af typen '%3'
Parameter:	%1 = for styringsmodellen definerede frit lagermængde i kB %2 = faktisk maksimal mængde frit lager i kB %3 = Lagerets type, "D"=ikke bufferet, "S"=bufferet
Forklaring:	Alarmer kan kun opstå efter en 'koldstart' (=NCK opstart med standardmaskinparametre). Alarmer er en henvisning. NCK-funktionerne påvirkes ikke. Den indikerer, at NCK har mindre frit brugertilager til rådighed, end fastlagt af Siemens for denne styringstype. Værdien for det faktiske frie brugertilager kan ses af MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 \$MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC. Siemens udleverer NCK med forindstillinger, som har et vist (frit) lager til rådighed afhængigt af modellen til specifikke indstillinger for applikationerne. De originale NCK-systemer indstilles på fabrikken således, at alarmer ikke opstår under en koldstart.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Årsagen til meldingen kan være, - at NCK indeholder compilecyklus-SW, som er blevet så stor, at hardwaren ikke kan stille det nødvendige lager til rådighed. - hvis NCK kører på HW, som ikke er dimensioneret til denne NCK-version (dvs. den har for lidt lager). - hvis den konkrete anvendelse med det resterende frie brugertilager er nok (dvs. kan sættes fejlfrit i drift), kan meldingen ignoreres. - hvis den konkrete anvendelse ikke længere kan konfigureres - pga. pladsmangel -, skal enten eventuelle compilecyklusser forringes eller - hvis HW tillader dette - lageret opgraderes.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
6401	[Kanal %1:] Værktøjsveksel ikke mulig: Ingen ledig plads til værktøj %2 i magasin %4.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = String (benævner) %3 = -ikke anvendt- %4 = Magasinnummer
Forklaring:	Værktøjet kan ikke transporteres rundt i det valgte værktøjsmagasin. Der findes ingen egnet plads til dette værktøj. En egnet plads fastlægges principielt af tilstanden. Tilstanden afgør, om der er en ledig plads, som ikke er spærret, ikke er reserveret, ikke er optaget af et overstort værktøj. Derudover er det vigtigt, at værktøjstypen svarer til typen på de ledige magasinpladser (f.eks. er alle magasinpladser af typen 'B' og disse er ledige, og værktøjet er af typen 'A', kan dette værktøj ikke sættes ind i magasinet).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller om magasindataene er korrekt defineret. - Kontroller om magasinet ikke har flere ledige pladser til yderligere værktøj med en betjening. - Kontroller om der er fastlagt en pladstypeopdeling, og om denne f.eks. blokerer, så et værktøj af typen 'A' ikke kan sættes ind i en ledig plads af typen 'B'.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6402	[Kanal %1:] Værktøjsveksel ikke mulig. Magasin nr. %2 eksisterer ikke
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Magasinnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Magasinet med det anførte nummer findes ikke.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller om magasindataene er korrekt defineret. - Kontroller om magasinet er forbundet med den ønskede værktøjsholder/spindel pga. et afstandsforhold. - Applikations PLC-programmet kan have afgivet forkerte data til NCK.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
6403	[Kanal %1:] Værktøjsveksel ikke mulig. Magasinpladsnr. %2 i magasin %3 eksisterer ikke
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Magasinnummer %3 = Magasinpladsnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Den anførte magasinplads findes ikke i det angivne magasin.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller om magasindataene er korrekt defineret. Applikations PLC-programmet kan have leveret forkerte data til NCK.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
6404	[Kanal %1:] Værktøjsveksel ikke mulig. Værktøj %2 eksisterer ikke eller kan ikke anvendes
Parameter:	%1 = KanalID %2 = String (benævner)
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Det anførte værktøj findes ikke eller kan ikke isættes. Værktøjet kan heller ikke anvendes, hvis det er indeholdt i et multitool, som allerede er aktivt i et andet værktøj eller som er en del af et multitool, som har tilstanden 'Veksler er aktiv' eller har en anden værktøjsholder.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller om hovedprogrammet er korrekt skrevet. - Kontroller om værktøjsdataene er korrekt defineret. - Kontroller om der findes et brugbart reserveværktøj til det anførte værktøj.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
6405	[Kanal %1:] Kommando %2 har en ugyldig PLC-kvitteringsparameter %3 - identifikation %4
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Kommando-nr. %3 = PLC-kvitteringsparameter %4 = Fejlregistrering

Forklaring:	Den angivne kommando er besvaret med en ikke gyldig kvittering fra PLC i den aktuelle opsætning. For "Kommando-nr." er følgende tilordninger defineret: 1 Bevæg VT, fyld eller tøm magasin 2 Klargør VT-veksel 3 Udfør VT-veksel 4 Klargør VT-veksel og udfør med T-kommando 5 Klargør VT-veksel og udfør med M-kommando 7 Afslut afbrudt VT-kommando 8 Kontroller VT-bevægelse med reservering 9 Kontroller VT-bevægelse 0 Transportkvittering Parameter 2 og 3 angiver PLC-kommandoen samt kvitteringens statusnummer. Eks.: Parameter 4 i alarmmeldingen er = 10. Det er ikke fastlagt, at der ved asynkrone VT-bevægelser skal reserveres en mellemlagerplads. Parameteren ignoreres i eksemplet af NCK. Yderligere mulige årsager til alarmen: Værktøjsveksel, der blev initieret af kommandoen, kan ikke udføres. Den magasinplads, der er anført af den pågældende parameter, findes ikke i magasinet. Den 3. parameter - fejlregistreringen - opdeler alarmen yderligere. Betydninger: - 0 = ikke defineret - 1 = Status ikke tilladt p.t. eller ikke defineret status fra PLC modtaget - 2 = Kilde- og/eller mål-magasinnr./pladsnr. vides ikke - 3 = ikke defineret - 4 = Mål-magasinnr. og/eller -pladsnr. under en VT-bevægelse-kommando er ikke slutmål - 5 = ikke defineret - 6 = Kilde- og/eller mål-magasinnr./pladsnr. under en VT-veksel vides ikke - 7 = PLC-komm. med inkonsistente data: Enten er magasinadresserne inkonsistente i VDI eller NCK-kommandoen svarer ikke til PLC-kvitteringen eller begge - 8 = PLC-komm. med inkonsistente data: Under en VT-afvisning blev det afviste VT taget asynkront ud. NCK kan ikke udføre et nyt valg. - 9 = PLC-komm. med inkonsistente data: Kommandokvitteringsdataene ville bringe et VT til en plads, på hvilken der befinder sig et andet VT. - 10 = Den asynkrone VT-bevægelse med reservering er kun fastlagt for bevægelsen fra et magasin til en mellemlagerplads. - 11 = Det isatte VT er et multitool. PLC må ikke kvittere den fastlagte multitoolposition med en anden værdi, end den der er fastlagt af NCK.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Forkert PLC-kommunikation: Korriger PLC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6406	[Kanal %1:] PLC-kvittering ved kommando %2 mangler
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Kommando-nr.
Forklaring:	Der mangler stadig en kvittering fra PLC til værktøjsvekslen. NCK kan ikke arbejde videre uden den kvittering af det anførte kommandonummer. Mulige kommandoværdier er beskrevet for alarmen 6405.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Forkert PLC-kommunikation: Korriger PLC-programmet. - NCK kan bringes ud af ventetilstanden med PLC-kommandoen 7. Dermed afbrydes den ventende kommando.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6407 [Kanal %1:] Værktøjet %2 kan ikke lægges på pladsen %4 i magasinet %3.

Parameter: %1 = KanalID
%2 = String (benævner)
%3 = Magasinnummer
%4 = Magasinpladsnummer

Forklaring: Værktøjet skal lægges på plads med en værktøjsvekselordre eller en kontrolordre. Definitionen for pladsen opfylder ikke forudsætningerne for en isætning.

Følgende fejlårsager:

- Pladsen er spærret eller ikke ledig!
- Værktøjstypen svarer ikke til pladstypen!
- Værktøjet er for stort, pladserne ved siden af er optagede!

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: - Kontroller om magasindataene er korrekt definerede (særligt pladstypen).
- Kontroller om værktøjsdataene er korrekt definerede (særligt pladstypen).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6408 [Kanal %1:] Blok %2 tompladssøgning, -kontrol i magasinet lykkedes ikke

Parameter: %1 = KanalID
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Søgningen efter en tom plads eller kontrollen af en tom plads for et værktøj mislykkedes.

Følgende fejlårsager kan foreligge:

- Pladsen er spærret eller ikke fri!
- Værktøjstypen passer ikke til pladstypen!
- Værktøjet er evt. for stort, pladserne ved siden af er optagede!

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller om magasindataene er korrekt definerede (særligt pladstypen).
- Kontroller om værktøjsdataene er korrekt definerede (særligt pladstypen).

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6409 [Kanal %1:] Blok %2 når MTL programmeres, skal også T programmeres.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Funktion: Multitools og T=pladsprogrammering. T-programmering mangler i blokken. Kun MTL er programmeret.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet:
- Programmer T i blokken
- eller slet MTL i blokken

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6410	[TO-enhed %1:] Værktøj %2 har nået advarselsgrænsen med D= %4
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Værktøjbenævner (navn) %3 = -ikke anvendt- %4 = D-nummer
Forklaring:	Værktøjsovervågning: Henvisning til at den anførte D-korrektur af tids-, styktals- eller slidovervåget værktøj har nået varslingsgrænsen. Hvis muligt anføres D-nr. - hvis ikke indeholder den 4. parameter værdien 0. Hvis der arbejdes med funktionen 'sumkorrektur', kan en sumkorrekturovervågning også være aktiveret i stedet for slidovervågningen. Den konkrete værktøjsovervågning er fastlagt i værktøjets egenskaber (se \$TC_TP9). Hvis der ikke arbejdes med reserveværktøj, har angivelsen af duplonummeret ingen yderligere betydning. Alarmen udgives med MMC eller PLC (=BTSS-interface). Kanalkonteksten er ikke defineret. Derfor anføres TO-enheden (se MD28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT).
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kun til information. Brugeren afgører hvad der skal gøres.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
6411	[Kanal %1:] Værktøj %2 har nået advarselsgrænsen med D= %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Værktøjbenævner (navn) %3 = -ikke anvendt- %4 = D-nummer
Forklaring:	Værktøjsovervågning: Henvisning til at den anførte D-korrektur af tids-, styktals- eller slidovervåget værktøj har nået varslingsgrænsen. Hvis muligt anføres D-nr. - hvis ikke indeholder den 4. parameter værdien 0. Hvis der arbejdes med funktionen 'sumkorrektur', kan en sumkorrekturovervågning også være aktiveret i stedet for slidovervågningen. Den konkrete værktøjsovervågning er fastlagt i værktøjets egenskaber (se \$TC_TP9). Hvis der ikke arbejdes med reserveværktøj, har angivelsen af duplonummeret ingen yderligere betydning. Alarm forårsages under NC-programbearbejdningen.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kun til information. Brugeren afgører hvad der skal gøres.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
6412	[TO-enhed %1:] Værktøj %2 har nået overvågningsgrænsen med D= %4
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Værktøjbenævner (navn) %3 = -ikke anvendt- %4 = D-nummer
Forklaring:	Værktøjsovervågning: Henvisning til at den anførte D-korrektur af tids-, styktals- eller slidovervåget værktøj har nået varslingsgrænsen. Hvis muligt anføres D-nr. - hvis ikke indeholder den 4. parameter værdien 0. Hvis der arbejdes med funktionen 'sumkorrektur', kan en sumkorrekturovervågning også være aktiveret i stedet for slidovervågningen. Den konkrete værktøjsovervågning er fastlagt i værktøjets egenskaber (se \$TC_TP9). Hvis der ikke arbejdes med reserveværktøj, har angivelsen af duplonummeret ingen yderligere betydning. Alarmen udgives med HMI eller PLC (=BTSS-interface). Kanalkonteksten er ikke defineret. Derfor anføres TO-enheden (se MD28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT).
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kun til information. Brugeren afgører hvad der skal gøres.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

6413	[Kanal %1:] Værktøj %2 har nået overvågningsgrænsen med D= %4
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Værktøjbenævner (navn) %3 = -ikke anvendt- %4 = D-nummer
Forklaring:	Værktøjsovervågning: Henvisning til at den anførte D-korrektur af tids-, styktals- eller slidovervåget værktøj har nået varslingsgrænsen. Hvis muligt anføres D-nr. - hvis ikke indeholder den 4. parameter værdien 0. Hvis der arbejdes med funktionen 'sumkorrektur', kan en sumkorrekturovervågning også være aktiveret i stedet for slidovervågningen. Den konkrete værktøjsovervågning er fastlagt i værktøjets egenskaber (se \$TC_TP9). Hvis der ikke arbejdes med reserveværktøj, har angivelsen af duplonummeret ingen yderligere betydning. Alarm forårsages under NC-programbearbejdningen.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kun til information. Brugeren afgører hvad der skal gøres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
6421	[Kanal %1:] Værktøjsbevægelse ikke mulig. Der er ingen ledig plads til værktøj %2 i magasin %4.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = String (benævner) %3 = -ikke anvendt- %4 = Magasinnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsbevægelseskommando - triggeret af HMI eller PLC - er ikke mulig. Det valgte værktøj kan ikke bevæges hen til det anførte magasin. Der er ikke plads til dette værktøj.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller om magasindataene er korrekt defineret (magasinet må f.eks. ikke være spærret). - Kontroller om værktøjsdataene er korrekt defineret (f.eks. skal værktøjets pladstype svare til magasinets pladstype). - Kontroller om magasinet ikke har mere plads til yderligere værktøj med betjening. - Kontroller om der er fastlagt en pladstypeopdeling, og om denne f.eks. blokerer, så et værktøj af typen 'A' ikke kan sættes ind i en ledig plads af typen 'B'.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
6422	[Kanal %1:] Værktøjsbevægelse ikke mulig. Magasinnr. %2 eksisterer ikke.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Magasinnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsbevægelseskommando - triggeret af HMI eller PLC - er ikke mulig. Det valgte magasin med det anførte nummer findes ikke.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller om magasindataene er korrekt definerede. - Afgiv PLC bevægelseskommandoen: Kontroller, om PLC-programmet er korrekt. - Afgiv HMI bevægelseskommandoen: Kontroller om HMI-kommandoen fik de korrekte parametre.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6423	[Kanal %1:] Værktøjsbevægelse ikke mulig. Magasinpladsnr. %2 i magasin %3 eksisterer ikke.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Magasinpladsnummer %3 = Magasinnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsbevægelseskommando - trigget af HMI eller PLC - er ikke mulig. Den anførte magasinplads findes ikke i det angivne magasin.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller om magasindataene er korrekt defineret.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
6424	[Kanal %1:] Værktøjsbevægelse ikke mulig. Værktøjet %2 eksisterer ikke/kan ikke anvendes.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = String (benævner)
Forklaring:	Den ønskede værktøjsbevægelseskommando - trigget af MMC eller PLC - er ikke mulig. Det valgte værktøjs tilstand tillader ikke at værktøjet bevæges. Det anførte værktøj er ikke defineret eller ikke godkendt til kommandoen. Det anførte værktøj kan heller ikke bevæges, hvis det er indeholdt i et multitool (kun selve multitoolet kan bevæges).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller om værktøjstilstanden er sat til 'er i veksel' ('H20'). Hvis dette er tilfælde, skal den pågældende værktøjsvekselkommando afsluttes først af PLC. Derefter bør værktøjet kunne bevæges. - Kontroller om værktøjsdataene er korrekt defineret. Er det korrekte T-nummer anført? - Kontroller om bevægelseskommandoen er korrekt parametret. Er det ønskede værktøj på udgangspladsen? Er målpladsen egnet til værktøjet? - Kontroller om værktøjet allerede er sat i (hvis alarmen opstår under en værktøjsisætning).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
6425	[Kanal %1:] Værktøjet %2 kan ikke lægges på pladsen %4 i magasinet %3. Ugyldig magasindefinition.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = String (benævner) %3 = Magasinnummer %4 = Magasinpladsnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsbevægelseskommando - trigget af HMI eller PLC - er ikke mulig. Værktøjet skal lægges på plads med en bevægelseskommando, hvis definitioner ikke opfylder forudsætningen på isætningen. Følgende fejlårsager: - Pladsen er spærret eller ikke ledig! - Værktøjstypen svarer ikke til pladstypen! - Værktøjet er for stort, pladserne ved siden af er optagede! - hvis der sættes i/tømmes - isætnings-/udtagningspladsen skal være af typen 'isætningsplads'. - hvis der sættes i/tømmes - er det tilknyttede magasin forbundet med isætnings-/udtagningspladsen? Se også \$TC_MDP1, \$TC_MDP2.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	- Kontroller om magasindataene er korrekt defineret. - Kontroller om magasinet ikke har yderligere ledige pladser til et ekstra værktøj. - Kontroller om der er fastlagt en pladstypeopdeling, og om denne f.eks. blokerer, så et værktøj af typen 'A' ikke kan sættes ind i en ledig plads af typen 'B'. - Kontroller, om det tilknyttede magasin er forbundet med isætnings-/udtagningspladsen eller har en fastlagt distance. - Kontroller om isætnings-/udtagningspladsen er af typen 'isætningsplads'. Se også \$TC_MPP1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6430	Styktaltæller: Tabel for overvågede skær overløbet.
Forklaring:	Der kan ikke indføres yderligere poster med skær i styktaltællertabellen. Der kan markeres så mange skær til arbejdsstykketælleren, som der i alt er skær i NCK. Dvs. hvis hvert skær for hvert VT anvendes nøjagtigt én gang til et arbejdsstykke, så er grænsen nået. Bearbejdes der samtidigt flere arbejdsstykker på flere værktøjsholdere/spindler, markeres skærene for styktælleren ud over alle arbejdsstykkerne MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA. Opstår alarmer, betyder dette at skærene, som fra nu af anvendes, ikke længere overvåges af styktælleren; Og det indtil tabellen igen er tømt, f.eks. af NC-kommandoen SETPIECE, eller med en ordre herom fra HMI, PLC (PI-service).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Er styktaltælleren ikke blevet dekrementeret? Programmer så SETPIECE i hovedprogrammet eller indføj kommandoen korrekt i PLC-programmet. - Er hovedprogrammet eller PLC-programmet korrekt, skal der indstilles yderligere lagerplads til værktøjsskærene med MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (kun mulig med adgangsberettigelse!).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6431	[Kanal %1:] Sætning %2 Funktionen er ikke tilladt. Værktøjsstyring/-overvågning er ikke aktiveret.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Blev en back-up funktion aktiveret, som ikke kan udføres pga. frakoblet VT-styring eller VT-overvågning, f.eks. kommandoerne GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontakt det autoriserede personale/service. - Undersøg, hvorledes NC-styringen skal konfigureres! Kræves der en VTV eller VT-overvågning, som ikke er aktiverede? - Anvendes der et hovedprogram, som er dimensioneret til NC-styringen med VTV/VT-overvågning? Dette program kan ikke startes på NC-styringen uden VTV/VT-overvågning. Start enten hovedprogrammet, der passer til NC-styringen eller foretag en ændring i hovedprogrammet. - Aktiver værktøjsstyringen/værktøjsovervågningen med en programmering af de pågældende maskinparameter. Se MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK - Kontroller, om den tilhørende option er aktiveret.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6432	Funktionen kan ikke udføres. Der er intet værktøj i holder/spindel
Parameter:	%1 = KanalID
Forklaring:	Hvis det forsøges at udføre en operation, som forudsætter, at et værktøj sidder på spindlen. Dette kan f.eks. være funktionen styktalovervågning.

Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg en anden funktion, en anden værktøjsholder/spindel eller placer værktøjet på værktøjsholderen/spindlen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

6433	[Kanal %1:] Sætning %2 %3 ikke til rådighed med værktøjsstyring
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	De systemvariabler, der er anført i %3, er ikke til rådighed ved en aktiv værktøjsstyring. Ved \$P_TOOLP bør funktionen GELSELT anvendes
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet. Skal \$P_TOOLP programmeres, bør funktionen GETSELT anvendes i stedet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6434	[Kanal %1:] Sætning %2 sprogkommando SETMTH kan ikke udføres, da funktionen værktøjsholder ikke er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er ikke defineret en master-værktøjsholder for basistilstanden (MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) og dermed er der ingen værktøjsholder til rådighed. Sprogkommandoen SETMTH er dermed heller ikke defineret. Værktøjsvekslen udføres i denne indstilling for masterspindlen. Masterspindlen programmeres med SETMS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger enten NC-programmet (fjern eller erstæt SETMHT) eller frigiv værktøjsholderens funktion med maskinparameteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6436	[Kanal %1:] Blok %2 kommando '%3' kan ikke programmeres. Funktionen '%4' er ikke aktiveret.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Programmeret kommando %4 = Funktionsidentifikation
Forklaring:	På grund af en manglende funktionsfrigivelse eller aktivering kan kommandoen ikke programmeres. Funktionsnøgle (4.parameter): 1 = Flade D-numre 2 = Værktøjsovervågning 3 = Magasinstyring 4 = Multitolls 5 = T=magasinpladsnummer
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6437 [Kanal %1:] Blok %2 kommando'%3' kan ikke programmeres. Funktionen '%4' er aktiveret.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Programmeret kommando
%4 = Funktionsidentifikation

Forklaring: Da den anførte funktion er aktiv, kan kommandoen ikke programmeres.
Funktionsnøgle (4.parameter):

- 1 = Flade D-numre
- 2 = Værktøjsovervågning
- 3 = Magasinstyring
- 4 = Multitools
- 5 = T=magasinpladsnummer

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6438 [Kanal %1:] Blok %2 inkonsistent dataændring er ikke tilladt.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: F.eks. i et defineret multitool må afstandskodningen \$TC_MTP_KD ikke længere ændres efter at multitoolpladsen er blevet dannet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6441 Skrivning af \$P_USEKT ikke tilladt.

Forklaring: Det blev forsøgt at skrive værdien for \$P_USEKT. Dette er ikke muligt, da programmeringen T='pladsnummer' er aktiv med den automatiske programmering af \$P_USEKT.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Undersøg, hvordan NC-styringen skal konfigureres (se bit16 og bit22 i MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- Anvendes der et hovedprogram, som er dimensioneret til NC-styringen uden T='pladsnummer' med en automatisk programmering af \$P_USEKT? Det er ikke muligt at starte dette program på NC-styringen med T='pladsnummer' med en automatisk programmering af \$P_USEKT.
- Lad enten hovedprogrammet køre på den tilhørende NC-styring eller foretag en ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6442	[Kanal %1:] Funktionen kan ikke udføres. Der er intet værktøj i valgte magasin-/plads %2.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Magasin-/magasinpladsnr.
Forklaring:	PLC-logikken er muligvis forkert. VT-veksel er konfigureret med en VT afvisning. Der er en aktiv forberedelseskommando. Det valgte værktøj tages ud af pladsen (f.eks. af PLC). PLC kvitterer forberedelseskommandoen med 'gentag VT-valg' (f.eks. status=7). NCK finder ikke VT på den magasinplads, der er angivet i PLC-kommandoen. Eller: Illegal operatøringreb i et aktivt VT-valg (udtagning af det valgte VT) har fundet sted. Derfor mislykkedes PLC-kvitteringen.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	PLC-programmøren skal overholde følgende: - Sørg for, at VT ikke fjernes fra det anførte magasin (f.eks. er PLC-programmet forkert). - Udfør (=udtag) ikke værktøjet fra den programmerede VT-veksel før en kommando er endeligt kvitteret !! Det er dog tilladt, at ændre stedet for værktøjet, der skal veksles. Denne situation kan NCK godt klare. Alarmen er et supplement til alarmerne 6405, hvis denne har identifikationen 8. Dermed bør diagnosen bedre kunne udføres.
Programfortsættelse:	Slet alarmerne med slettetasten eller NC-START.
6450	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsveksel ikke mulig. Ugyldig magasinpladsnummer %3 i mellemlagermagasin
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label %3 = Magasinpladsnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Den anførte magasinplads er en VT-holder/spindel eller er tom. Med sprogkommandoen TCI må der kun programmeres numre i mellemlageret, som ikke er VT-holder/spindel, dvs. en gribers pladsnummer er ikke tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om magasinparametrene (\$TC_MPP1) er korrekt definerede. - Kontroller, om programkommandoen, der forårsager problemet - f.eks. TCI - er korrekt parameteret.
Programfortsættelse:	Slet alarmerne med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
6451	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsveksel ikke mulig. Der er ikke defineret et mellemlagermagasin
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Der er ikke defineret et mellemlager.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller om magasindataene er korrekt defineret.
Programfortsættelse:	Slet alarmerne med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
6452	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsveksel ikke mulig. V-holdernr./spindelnr. = %3 er ikke defineret
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label %3 = VT-holder-/spindelnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. VT-holder-/spindelnummeret er ikke defineret.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Generelt: Følgende gælder 'maksimalt programmeret adresseudvidelse s (=spindelnummer/VT-holdernummer) fra Ts=t, Ms=6 skal være mindre end værdien i MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE'. Med magasinstyring: Kontroller, om VT-holder-/spindelnummeret og magasinparametrene er korrekt definerede. (se også systemvariablerne \$TC_MPP1, \$TC_MPP5 i mellemlagermagasinet).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6453	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsveksel ikke mulig. Der er ingen tildeling mellem V-holder/spindelnr.= %3 og mellemlagerplads %4
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label %3 = SpindelNo %4 = LocNo
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Der er ikke defineret en forbindelse mellem værktøjsholderen/spindelnummeret og mellemlagerpladsen LocNo.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om magasinparametrene (\$TC_MLSR) er korrekt definerede. - Kontroller, om programkommandoen, der forårsager problemet - f.eks. TCI - er korrekt parametret.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6454	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsveksel ikke mulig. Der er ingen afstandsrelation til rådighed
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Hverken spindlen eller mellemlagerpladsen har et afstandsforhold.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om magasinparametrene (\$TC_MDP2) er korrekt definerede. - Kontroller, om programkommandoen, der forårsager problemet - f.eks. TCI - er korrekt parametret.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6455	[Kanal %1:] Blok %2 Værktøjsveksel ikke mulig. Magasinpladsnr. %3 i magasin %4 eksisterer ikke
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label %3 = Magasinpladsnummer %4 = Magasinnummer
Forklaring:	Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Den anførte magasinplads findes ikke i det anførte magasin.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om programkommandoen, der forårsager problemet - f.eks. TCI - er korrekt parametret. - Kontroller om magasinparametrene er korrekt definerede. (\$TC_MAP6 og \$TC_MAP7 i mellemlagerpladsen)
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

6460	[Kanal %1:] Blok %2 kommandoen '%3' kan kun programmeres for værktøj. '%4' betegner intet værktøj.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Programmeret kommando %4 = Programmeret parameter
Forklaring:	Den anførte kommando kan kun programmeres for værktøj. Kommandoparameteren er intet T-nummer eller værktøjsnavn. Blev der programmeret et multitool: Kommandoen kan ikke programmeres for multitools.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-programmet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
6462	[Kanal %1:] Blok %2 kommandoen '%3' kan kun programmeres for magasiner. '%4' betegner intet magasin.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Programmeret kommando %4 = Programmeret parameter
Forklaring:	Den anførte kommando kan kun programmeres for magasiner. Kommandoparameteren er intet magasinnummer eller magasinnavn. Blev der programmeret et multitool: Kommandoen kan ikke programmeres for multitools.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-programmet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
6500	NC-lagergrænse nået
Forklaring:	NCK-filsystemet er fuldt. Det bufferede lager der er til rådighed er ikke nok. OBS: Ved første idriftsættelse kan det angå filer fra NC-filsystemet, f.eks. drevdata, MMC-filer, FIFO-filer, HMI-programmer, ...
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas størrelsen på bufferlageret (MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) eller øg pladsen i bufferlageret, f.eks. ved at udlæse ikke længere anvendte hovedprogrammer eller reducer den cirkulære buffer (se \$MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
6510	For mange deleprogrammer i NC-lager
Forklaring:	Antallet af filer i filsystemet (del af NC-lageret) i NC har nået maksimum. OBS: Under den første idriftsættelse kan filer i NC-filsystemet være påvirket, f.eks. drivdata, HMI-filer, FIFO-filer, NC-programmer, cyklusprogrammer...
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Slet eller udlæs filer (f.eks. hovedprogrammet) eller - Forhøj MD18320 \$MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM eller MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM. - For Siemens cykluslageret skal antallet af filer i ressource-filen forøges.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6520 Maskindataens værdi %1%2 er for ringe

Parameter: %1 = String: MD-benævner
%2 = Evt. indeks: MD-array

Forklaring: Maskinparameteren MD18370 \$MN_MM_PROTOCOL_NUM_FILES indstiller antallet af protokolfiler til protokolbruger. Der anvendes dog flere end konfigureret.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Forhøj maskinparameter MD18370 \$MN_MM_PROTOCOL_NUM_FILES.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6540 For mange biblioteker i NC-lager

Forklaring: Antallet af biblioteker i et NC-filesystem (del af NC-lageret) har nået maksimum.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: - Slet eller udlæs bibliotek (f.eks. arbejdsstykke) eller
- Forhøj MD18310 \$MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6560 Dataformat ikke gyldig

Forklaring: Det bliver forsøgt at indføre ugyldige data i en NCK-fil. Denne fejl opstår især, når det forsøges at indlæse binære data som ASCII fil i NCK.

Fejlen kan også opstå når cyklusser forbehandles (se MD10700 \$MN_PREPROCESSING_LEVEL), når et hovedprogram er meget langt. I dette tilfælde skal hovedprogramblokken opdeles.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Marker filen som binærdata (f.eks. extension: .BIN)

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6568 Det udvidede CNC-lagers grænse er nået

Forklaring: Lageret, der er til rådighed til funktionen CNC brugerlager, er brugt op.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Slet filer i det udvidede CNC-lager

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

6569 HMI-brugerlagerets grænse på CF-kortet er nået

Forklaring: Lageret, der er sikret på CF-kortet, i brugerområdet er brugt op.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Slet filer på CF-kortet

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

6570 NC-lagergrænse nået

Forklaring: DRAM-filesystemet i NCK er fyldt. Ordren kan ikke udføres. Der blev oprettet for mange systemfiler i DRAM.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Start færre "Start fra ekstern"-bearbejdninger.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

6581 NC-lagergrænse bruger nået**Forklaring:** DRAM-filer systemet for området bruger er fuldt. Ordren kan ikke udføres.**Reaktion:** Alarmvisning.**Afhjælpning:** Slet eller udlæs filer (f.eks. hovedprogrammer)**Programfortsættelse:** Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

6582 NC-lagergrænse maskinfabrikant nået**Forklaring:** DRAM-filer systemet for området maskinfabrikant er fuldt. Ordren kan ikke udføres.**Reaktion:** Alarmvisning.**Afhjælpning:** Slet eller udlæs filer (f.eks. hovedprogrammer)**Programfortsættelse:** Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

6583 NC-lagergrænse system nået**Forklaring:** DRAM-filer systemet for området system (Siemens) er fuldt. Ordren kan ikke udføres.**Reaktion:** Alarmvisning.**Afhjælpning:** Forøg MD18354 \$MN_MM_S_FILE_MEM_SIZE eller for Siemens cyklusser forøg partitionens størrelse i cyklus-ressourcefilen.**Programfortsættelse:** Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

6584 NC-lagergrænse TMP nået**Forklaring:** DRAM-filer systemet for området TMP (temporary) er fuldt. Ordren kan ikke udføres.**Reaktion:** Alarmvisning.**Afhjælpning:** Forhøj MD18351 \$MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE eller MD18355 \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE eller foroversættelsen af enkelte eller alle cyklusser eller slet filer i området TMP.**Programfortsættelse:** Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

6693 File %1 er forsvundet**Parameter:** %1 = Filnavn**Forklaring:** En file-ændring kunne ikke længere afsluttes korrekt pga. et spændingssvigt. Filen er gået tabt.**Reaktion:** NC ikke driftsklar.

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: Indlæs filen igen.**Programfortsættelse:** Sluk - tænd for styringen.

6694 Drevene kunne ikke mountes**Forklaring:** De eksterne drev kunne ikke mountes i den konfigurerede tid (se MD10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME).**Reaktion:** NC ikke driftsklar.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller logdrives.ini, og øg evt. MD10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME.**Programfortsættelse:** Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

6700	[Kanal %1:] Maskinparameterens værdi %2%3 er for lille
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = MD-identifikator %3 = Evt. felt-indeks
Forklaring:	MD28302 \$MC_MM_PROTOK_NUM_ETP_STD_TYP indstilles antallet af standard-event typer til protokolleringens user. Der anvendes dog mere end konfigureret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Forhøj MD28302 \$MC_MM_PROTOK_NUM_ETP_STD_TYP.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
7500	Blok %1 ugyldigt beskyttelsesniveau til kommando %2 (beskyttelsesniveau akt.: %3 prog.: %4)
Parameter:	%1 = Bloknummer %2 = Programmeret kommando %3 = Kommandoens aktuelle beskyttelsestrin %4 = Kommandoens programmerede beskyttelsestrin
Forklaring:	Under tilordningen af et beskyttelsestrin for en hovedprogramkommando med en REDEF kommando blev - der programmeret en ikke tilladt hovedprogramkommando - der programmeret et beskyttelsestrin, som er logisk mindre (værdimæssigt større) end det beskyttelsestrin, der gælder for denne kommando. - den pågældende definitionsfil ikke forsynet med tilstrækkelig skrivebeskyttelse. Filens skrivebeskyttelse skal være mindst lige så høj som det højeste beskyttelsestrin, som tildeles en hovedprogramkommando i denne definitionsfil.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger definitionsfilerne /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF eller /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF. De sprogkommandoer, der er tilladte for den pågældende systemkonfiguration, ses af Siemens programmeringsvejledningen eller af fabrikantens dokumentation.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
8010	Option 'Aktivering af flere end %1 akser' ikke sat
Parameter:	%1 = Antal akser
Forklaring:	Der blev defineret flere maskinakser med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, end det er tilladt i systemet.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Summen af alle akser, som blev konfigureret med den kanalspecifikke MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, må ikke overstige det maksimale antal akser. Reducer antallet af aktive akser eller frigiv ekstra akser via optionen. Se her også definitionen på 'hjelpeakser/-spindler', 'simulationsakser' og 'virtuel akse til ledeværdi-kobling med kurvetabel'.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
8012	Optionen 'aktivering af mere end %1 SI-akser' ikke fastlagt
Parameter:	%1 = Antal licenserede akser %2 = Antal akser med aktiv dbSi
Forklaring:	Der blev aktiveret 'drive based' sikkerhedsfunktioner for flere akser, end der er tilladt i systemet.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale. Summen af akserne, som blev aktiveret af 'drive based' sikkerhedsfunktioner, skal reduceres, eller der skal frigives ekstra akser i optionsparameteren.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8020	Option 'Aktivering af flere end %1 kanaler' ikke sat
Parameter:	%1 = Antal aktive kanaler
Forklaring:	Der blev aktiveret flere kanaler end antallet af tilladte kanaler.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Reducer antallet af kanaler i den systemspecifikke MD10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP, eller frigiv ekstra kanaler med optionen.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8021	Option 'Aktivering af flere end %1 driftsmodigrupper' ikke sat
Parameter:	%1 = Antal modusgrupper.
Forklaring:	Optionen for antallet af BAG svarer ikke til antallet af aktiverede BAG.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilføj option for flere modusgrupper. Aktiver færre modusgrupper.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8024	Option '%1<OPTNX>' er ikke sat
Parameter:	%1 = Kort beskrivelse af optionen
Forklaring:	Optionen til aktiveringen af flere magasiner er ikke programmeret.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Køb option - Reducer antallet af magasiner (MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE)
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8025	[Kanal %1:] Option '%2<OPTNX>' er ikke sat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Kort beskrivelse af optionen
Forklaring:	Optionen for funktionen 'Advanced Surface' er ikke programmeret.

Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Køb optionen - Nulstil funktionens 'Advanced Surface' aktivering (MD20606 \$MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON og/eller MD20443 \$MC_LOOKAH_FFORM)
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8026	Akse %1: Option '%2<OPTNX>' ikke sat
Parameter:	%1 = Akse
Forklaring:	Optionen for funktionen 'Friktionskompensering' er ikke sat
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Køb optionen - Nulstil aktivering af funktionen 'Friktionskompensation' (MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE != 3/4 og/eller MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE)
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8027	Option '%1<OPTNX>' ikke sat
Parameter:	%1 = Kort beskrivelse af optionen
Forklaring:	Optionen til funktionen 'Grinding Advanced' er ikke sat
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Køb optionen - Deaktiver funktionen 'Grinding Advanced' - Funktionsomfang 'Grinding Advanced' : Cylinderfejlkompensering
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8028	Akse %1: Option '%2<OPTNX>' ikke sat
Parameter:	%1 = Akse
Forklaring:	Optionen for funktionen 'Hædningskompensation' er ikke sat
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Køb option - Nulstil aktivering af funktionen 'Hædningskompensation' (MD37310 \$MA_NOCO_INPUT_AX_1, MD37320 \$MA_NOCO_INPUT_AX_2, MD37330 \$MA_NOCO_INPUT_AX_3)
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8030	[Kanal %1:] Sætning %2 Optionrn 'Interpolation af flere end %3 akser' ikke sat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Antal tilladte akser

Forklaring:	Antallet af programmede akser i interpolationssamlingen overstiger antallet af tilladte interpolerede akser.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	I delprogrammet kan der maksimalt programmeres så mange akser, som svarer til styringens størrelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8031	[Kanal %1:] Blok %2 akse %3: Aksen har ingen IPO-funktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindelnummer
Forklaring:	En akse/spindel, som blev defineret som ekstra akse/hjælpespindel (se MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) bør drives som interpolerende akse
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Definer aksen som interpolerende akse (se MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) eller foretag en ændring af hovedprogrammet
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8037	Akse %1: APC-option '%2<OPTNX>' ikke programmeret
Parameter:	%1 = Akse %2 = OptionsID
Forklaring:	Der blev aktiveret mere end seks nom. strømværdifiltre, selvom denne option ikke er blevet programmeret.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Køb optionen - Deaktiver funktionen 'Advanced Positioning Control' (APC) i drevet - Indstil maksimalt seks nom. strømværdifiltre i drevet.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8040	MD %1 nulstillet, tilhørt option er ikke sat
Parameter:	%1 = String: MD-benævner
Forklaring:	Der blev programmeret et maskinparameter, som er spærret af en option.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontakt maskinfabrikanten eller en salgsmedarbejder fra A&D MC i Siemens AG for at opgradere denne funktion.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

8041 Akse %1: MD %2, tilhørende option er ikke nok**Parameter:** %1 = Aksenummer

%2 = String: MD-benævner

Forklaring: Antallet af akser i den tilhørende optionelle parameter er overskredet.
I den anførte aksiale parameter er der valgt flere akser end den optionelle funktion tillader.
Alarmen kan ændres i MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ikke klar).**Reaktion:** BAG ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
Kanalen er ikke driftsklar.**Afhjælpning:** Kontakt det autoriserede personale/service.
- Øg optionsparameteren
- Reducer antallet af akser**Programfortsættelse:** Sluk - tænd for styringen.

8042 Option '%3<OPTNX>' er ikke sat**Parameter:** %1 = Kort beskrivelse af optionen**Forklaring:** Der anvendes en ikke-godkendt option
Den nævnte eller en sammenlignelig option er nødvendig til udførelsen af handlingen.**Reaktion:** NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.**Afhjælpning:** Afslut handlingen, opgrader optionen.
Sammenlign med die tilgængelige optionsdata og/eller (hvis tilgængeligt) styringens licensskærm**Programfortsættelse:** Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

8043 Optionen '%3<OPTNX>' er ikke sat.**Parameter:** %1 = Kort beskrivelse af optionen**Forklaring:** Optionen for funktionen 'Interface til ekstern kollisionsafværgelse' er ikke sat.**Reaktion:** NC-startspærring i denne kanal.
Kanalen er ikke driftsklar.
Alarmvisning.**Afhjælpning:** Kontakt venligst det autoriserede personale/service.
- Køb option
- Deaktiver funktionen 'Interface til ekstern kollisionsafværgelse (MD25790 \$MN_COLLISION_EXT_FUNCTION_MASK Bit0).**Programfortsættelse:** Sluk - tænd for styringen.

8045 Optionen 'Aktivering af drevautark ESR' ikke programmeret**Forklaring:** I drevet blev 'Udvidet standsning og tilbagetrækning (ESR)' aktiveret, selvom den pågældende option ikke er blevet programmeret.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Køb optionen - Deaktiver funktionen 'Udvidet standsning og tilbagetrækning (ESR)' i drevet.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8049	Optionen 'SPL-ind-/udgange' blev ikke indstillet tilstrækkeligt. Fejl i %1-tilordning
Parameter:	%1 = Identifikator af systemvariablen med fejlbehæftet tilordning
Forklaring:	Summen af eksterne SPL-ind-/udgange, som maksimalt blev frigivet med optionen 'SPL-ind-/udgange' blev overskredet. Mulige årsager: - Antallet af SPL-ind-/udgange er indstillet forkert i optionsdatoen. - Antallet af SPL-indgange er indstillet for højt i maskinparametrene til indgangstilordningen (%1 = \$A_INSE). -- Indgangstilordning af SPL-signaler \$A_INSE for PROFIsafe-modul (MD10388 \$MN_PROFISAFE_IN_ASSIGN) -- Indgangstilordning af SPL-signaler \$A_INSE for F_RECVDP-brugerdata (MD13346 \$MN_SAFE_RDP_ASSIGN) - Antallet af SPL-udgang er indstillet for højt i maskinparametrene til udgangstilordningen (%1 = \$A_OUTSE). -- Udgangstilordning for SPL-signaler \$A_OUTSE til PROFIsafe-modul (MD10389 \$MN_PROFISAFE_OUT_ASSIGN) -- Udgangstilordning for SPL-signaler \$A_OUTSE til F_SENDDP-brugerdata (MD13336 \$MN_SAFE_SDP_ASSIGN)
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg det korrekte værdiområde i optionsparamteren. Korriger maskinparametrene for indgangs-/udgangstilordningen.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8050	Indeksgrænsen 'SPL-ind-/udgange' er overskredet. MD %1 [%2] ikke korrekt.
Parameter:	%1 = MD-identifikator %2 = MD-feltindeks
Forklaring:	Adgangskindekset for de tilladte SPL-ind-/udgange er overskredet. Mulige årsager: - Værdien i den angivne maskindato er indstillet forkert. I alarmparametrene vises maskindatoen, hvis værdi ikke overholder den maks. tilladte værdi.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger den viste maskinparameter.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8052	Drev: Antal foreskrevne optioner %1<DRVLICPANX> udgør %2
Parameter:	%1 = Drev, options-Id/MLFB %2 = Drev, optionsværdi
Forklaring:	Drevoptionen er ikke frigivet, eller antallet af frigivne drevoptioner blev overskredet
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
- Nulstil drevoptionerne
- Køb option

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8053 Drev: Option %1 er ukendt

Parameter: %1 = Drev, option ID

Forklaring: Drevoptionen vides ikke

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
- Nulstil drevoptionerne

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8060 CNC-spærrefunktion: Opgaven kan ikke bearbejdes: Årsag %1

Parameter: %1 = Årsag

Forklaring: Startbetingelserne for CNC-spærrefunktionen er ikke opfyldt.
Som årsag blev registreret:
1 - Klokkeslættet er ikke indstillet.
2 - Optionsbitten blev deaktiveret.
3 - Styringstypen understøttes ikke.
4 - PLC-projektet understøttes ikke.
5 - Der findes ingen licens.
6 - MD17300 \$MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME er nul.
7 - Den foregående ordre bearbejdes stadig.
11 - LockSet-filen blev ikke fundet.
12 - LockSet-filen kan ikke læses.
13 - Versionen af LockSet-filen understøttes ikke.
14 - CF-kortnummeret er ukendt.
15 - Spærredatoen er ugyldig.
16 - Hardware-serienummeret er ukendt.
31 - Den aktuelle mode er ikke tilladt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8061 CNC-spærrefunktion: Opdatering kan ikke udføres : Årsag %1.

Parameter: %1 = Årsag

Forklaring: Den ønskede opdatering af den aktive CNC-spærrefunktion afvises:

Som årsag blev registreret:

- 1 - Klokkeslættet er ikke indstillet.
- 2 - Optionsbitten blev deaktiveret.
- 4 - PLC-projektet understøttes ikke.
- 5 - Der findes ingen licens.
- 6 - MD17300 \$MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME er nul.
- 7 - Den foregående ordre behandles stadig.
- 11 - LockSet-filen blev ikke fundet.
- 12 - LockSet-filen kan ikke læses.
- 13 - LockSet-filens version understøttes ikke.
- 14 - CF-kortnummeret er ukendt.
- 15 - Spærredatoen er ugyldig.
- 16 - Hardware-serienummeret er ukendt.
- 21 - OEM-nøglen er ikke korrekt.
- 22 - PLD-projektet blev skiftet ud.
- 31 - Den aktuelle mode er ikke tilladt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8062 CNC-spærrefunktion: Funktionens forløb blev forstyrret: årsag %1..

Parameter: %1 = Årsag

Forklaring: Forløbet af den allerede aktive CNC-spærrefunktion blev påvirket.

Som årsag blev registreret:

- 1 - CF-kortet er blevet skiftet ud.
 - 2 - Hardwaren er blevet skiftet ud.
 - 3 - PLC-projektet blev ændret.
 - 4 - PLC melder en forkert OEM-nøgle.
 - 5 - Funktionens data blev påvirket uautoriseret.
 - 6 - PLC-projektet understøttes ikke.
- NC-starten låses.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Genopret styringens gamle tilstand.
Er dette ikke muligt, kontakt det autoriserede personale/service og aktiver CNC-spærrefunktionen igen.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8063 CNC-spærrefunktion: Spærredatoen er nået om mindre end %1 dage!

Parameter: %1 = Antallet af resterende produktionsdage

Forklaring: I henhold til aftalerne for brugen af denne maskinkonfiguration mindes der om spærredatoen.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

8064 CNC-spærrefunktion: Spærredatoen er nået, NC-start ikke mulig!

Forklaring: I henhold til aftalerne for brugen af denne maskinkonfiguration blev spærredatoen nået.
NC-start er spærret.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8065 CNC-spærrefunktion: Indstil dato/tidspunkt korrekt!

Forklaring: Der blev fastslået fejlbehæftede indstillinger for dato/klokkeslæt, når CNC-funktionen er aktiveret.
NC-start er spærret.
Klokkeslættet skal ubetinget rettes før styringen frakobles. Ellers er der fare for en permanent spærring med alarm 8064 "CNC-spærrefunktion: Spærredatoen er nået, NC-start ikke muligt!"

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil dato/tidspunkt korrekt.
Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8066 CNC-spærrefunktion: Den resterende løbetid blev forkortet ved datoens ændring!

Forklaring: Er CNC-spærrefunktionen aktiveret, blev datoen stillet frem af styringen. Dermed er tiden, indtil spærredatoen bliver nået, blevet forkortet.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Styringsens dato kan igen sættes tilbage før slukning/opstart.
Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

8067 CNC-spærrefunktion: Der opstod en systemalarm: Årsag %1

Parameter: %1 = Årsag

Forklaring: CNC-spærrefunktionen har fastslået problemer:
1 - Internt interface 1
X - Internt interface X

Reaktion: NC ikke driftsklar.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support.
www.siemens.com/sinumerik/help
For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives:
- Alarmnummer og alarmtekst
- Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen
- Oprette protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8080	Option(erne) %1 blev fastlagt og der blev ikke indtastet License Key til licensering
Parameter:	%1 = Antal ikke licenserede optioner
Forklaring:	Der blev programmeret én eller flere optioner, men der blev ikke indtastet en license key som bevis på købet af optionen(erne).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Generer en license key via internettet på http://www.siemens.com/automation/license og indtast denne i betjeningsområdet "ibrugtagning", funktionen (HSK) "licenser".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
8081	Option(erne) %1 blev fastlagt, som ikke er licenseret med License Key
Parameter:	%1 = Antal ikke licenserede optioner
Forklaring:	Der blev programmeret én eller flere optioner, som ikke blev licenseret med en license key.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Generer en ny license key via internettet på http://www.siemens.com/automation/license og indtast denne i betjeningsområdet "ibrugtagning", funktionen (HSK) "licenser".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
8082	License Key blev indtastet forkert tre gange, før genindtastning udfør POWER-ON
Forklaring:	License key er blevet indtastet mindst tre gange forkert. Der kræves en power on før næste indtastning.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør en NCK-power-on og indtast license key igen (korrekt).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
8083	Eksportbegrænset systemsoftware uden gyldig licens.
Forklaring:	Der skal anvendes et specielt CompactFlash card samt en særlig license key for at kunne drive en eksportbegrænset systemsoftware.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, om der er et tilsvarende CompactFlash Card i styringen. Generer en license key til den eksportbegrænsede systemsoftware på internettet på siden http://www.siemens.com/automation/license , og indtast denne i betjeningsområdet "idriftsættelse", funktion (HSK) "licenser". OBS: Opstår denne alarm efter at et defekt CompactFlash Card er blevet udskiftet, skal følgende overholdes: Erstatning for et defekt CompactFlash Card må af hensyn til eksportloven kun bruges CompactFlash Cards med følgende MLFBer til SINUMERIK 840D sl: 6FC5851-1XG## #YA0 6FC5851-1XG## #YA8 Der er allerede license keys på disse CompactFlash cards, som tillader en installation og brug af eksportbegrænset systemsoftware. Gem license key før CompactFlash card overskrives med en softwareimage og genopret den derefter. Har du glemt at udføre en backup, kan den originale license key for dit CompactFlash card indlæses under http://www.siemens.com/automation/license .
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

8084 %1. Testlicensens periode aktiv. Resterende tid %2 h

Forklaring:	Der blev startet en testperiode. I denne periode kan en eller flere optioner indstilles, som kræver en license key som købsbevis Maksimalt 6 testperioder er mulige. En testperiode kan vare op til 150 timer (for større styringsmodeller op til 3000 timer) styringsdriftstid
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der kan genereres en ny license key på internettet på http://www.siemens.com/automation/license , som så indtastes i området "Idriftsættelse", under funktionen (HSK) "licenser". Indtast den gyldige license key i området "Idriftsættelse", under funktionen (HSK) "licenser".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

8085 %1. Testlicensens periode er udløbet

Forklaring:	Testperiodens tid er udløbet.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der kan genereres en ny license key på internettet på http://www.siemens.com/automation/license , som så indtastes i området "Idriftsættelse", under funktionen (HSK) "licenser". Indtast den gyldige license key i området "Idriftsættelse", under funktionen (HSK) "licenser". Aktiver endnu en testperiode Nulstil optioner, som kræver en license key
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

8086 Test- og forevisningsmaskine

Forklaring:	Denne styring bruges til test- og forevisningsformål med en testlicens. Denne maskine må ikke bruges til produktion på grund af licensen.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der kan genereres en ny license key på internettet på http://www.siemens.com/automation/license , som så indtastes i området "Idriftsættelse", under funktionen (HSK) "licenser". Indtast den gyldige license key i området "Idriftsættelse", under funktionen (HSK) "licenser".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

8089 Funktionen 'vælg værktøjskorrekturer' er ikke mulig

Forklaring:	De aktuelle optioner tillader ingen værktøjskorrektur.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver værktøjskorrekturer eller nulstil optionspakkerne, som indeholder værktøjskorrekturen som minimumsfunktion.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8090 CNC-spærrefunktion: Der er ingen licens.

Forklaring:	CNC-spærrefunktionen har ingen licens. Testlicensen accepteres ikke.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Generer en ny license key via internettet på <http://www.siemens.com/automation/license> og indtast denne i betjeningsområdet "ibrugtagning", funktionen (HSK) "licenser".

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

8100 [Kanal %1:] Sætning %2: Funktionen ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

- Ikke mulig pga. embargobestemmelser:
- 1. synkronaktioner: Skrivning af tilspænding, override og aksial offset (\$AA_VC, \$AC_VC, \$AA_OVR, \$AA_VC und \$AA_OFF) fra synkronaktioner samt continuous dressing kan kun programmeres én gang i en blok.
- 2. udvidet måling: 'Cyklisk måling' (MEAC) og 'Måling fra synkronaktion' er ikke mulig.
- 3. Akseinterpolation: Antallet af akser, der interpolerer med hinanden må ikke overskride 4 (hertil medregnes også synkron medtagelse af akser fra synkronaktioner "DO POS[X]=\$A..." "DO FA[X]=\$A...").

Reaktion:

- Interpreterstop
- NC-startspærring i denne kanal.
- Interfacesignaler programmeres.
- Alarmvisning.
- NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8101 Option '%1<OPTNX>' er ikke sat

Parameter: %1 = Kort beskrivelse af optionen

Forklaring:

Optionsniveauet er ikke nok til den ønskede funktion. Mulige årsager:

1. Der blev oprettet flere 3D-beskyttelsesområder end muligt.
2. Der kræves en beskyttelsesområdetype, som ikke er tilladt.

Reaktion:

- Interpreterstop
- NC-startspærring i denne kanal.
- Interfacesignaler programmeres.
- Alarmvisning.

Afhjælpning:

1. Køb tilstrækkeligt optionsniveau.
2. Reducer antallet af 3D-beskyttelsesområder.
3. Undgå ugyldig beskyttelsesområdetype

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8102 [Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 funktionen er ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID

Forklaring:

- Ikke mulig pga. embargobestemmelser:
- 1. synkronaktioner: Skrivning af tilspænding, override og aksial offset (\$AA_VC, \$AC_VC, \$AA_OVR, \$AA_VC und \$AA_OFF) fra synkronaktioner samt continuous dressing kan kun programmeres én gang i en blok.
- 2. udvidet måling: 'Cyklisk måling' (MEAC) og 'Måling fra synkronaktion' er ikke mulig.
- 3. Akseinterpolation: Antallet af akser, der interpolerer med hinanden må ikke overskride 4 (hertil medregnes også synkron medtagelse af akser fra synkronaktioner "DO POS[X]=\$A..." "DO FA[X]=\$A...").

Reaktion:

- NC-startspærring i denne kanal.
- Interfacesignaler programmeres.
- Alarmvisning.
- NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8122 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 Generisk kobling option CP-STATIC påkrævet (type %4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer
 %3 = Følgeakse
 %4 = Optionstype

Forklaring: Optionstrin CP-STATIC kræves til den ønskede funktion. Mulige årsager:
 - Der blev oprettet flere koblinger med optionstypen end det er tilladt.
 - Funktionsomfanget for en eller flere koblinger er ikke frigivet.
 Den pågældende generiske kobling med den anførte følgespindel er af følgende optionstype:
 - 1: COUP med koblingsfaktor |1:1| uden overlappede bevægelser

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Sørg for tilstrækkeligt optionstrin (CP-STATIC)
 - Reducer antallet af koblinger for optionstypen, der er aktiveret på samme tid.
 - Brug kun de frigivne funktionsomfang.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8124 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 generisk kobling option CP-BASIC påkrævet (type %4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer
 %3 = Følgeakse
 %4 = Optionstype

Forklaring: Optionstrin CP-BASIC kræves til den ønskede funktion. Mulige årsager:
 - Der blev oprettet flere koblinger end tilladt for optionstyperne, der er mindre eller lige så store som optionstypen.
 - Antallet af tilladte ledeakser blev overskredet for en eller flere koblinger.
 - Funktionsomfanget for en eller flere koblinger er ikke frigivet.
 - Overlejring for en synkronspindel (koblingsfaktor |1:1|) er ikke muligt
 - Kurvetabelfunktionen (svarer til optionstypen 2) er ikke frigivet.
 Den pågældende generiske kobling med den anført følgeakse/spindel er af følgende optionstype:
 - 0: TRAIL (i BCS)
 - 1: COUP med koblingsfaktor |1:1| uden overlejrede bevægelser
 - 2: TRAIL og LEAD også i MCS, også blandet i synkronaktioner, spindler og rundakser, COUP

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Sørg for tilstrækkeligt optionstrin (CP-BASIC)
 - Reducer antallet af koblinger for optionstypen, der er aktiveret på samme tid.
 - Brug kun de frigivne funktionsomfang.
 - Ingen overlejret programmering af synkronspindlen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8126	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 generisk kobling option CP-COMFORT påkrævet (type %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Følgeakse %4 = Optionstype
Forklaring:	Optionstrin CP-COMFORT kræves til den ønskede funktion. Mulige årsager: - Der blev oprettet flere koblinger end tilladt for optionstyperne, der er mindre eller lige så store som optionstypen. - Antallet af tilladte ledeakser blev overskredet for en eller flere koblinger. - Funktionsomfanget for en eller flere koblinger er ikke frigivet. - Overlejring for en synkronspindel (koblingsfaktor [1:1]) er ikke muligt - Kurvetabelfunktionen (svarer til optionstypen 2) er ikke frigivet. Den pågældende generiske kobling med den anført følgeakse/spindel er af følgende optionstype: - 0: TRAIL (i BCS) - 1: COUP med koblingsfaktor [1:1] uden overlejlrede bevægelser - 2: TRAIL og LEAD også i MCS, også blandet i synkronaktioner, spindler og rundakser, COUP - 3: CP-koblinger (uden kurvetabeller) med op til 3 ledeakser, også blandet i synkronaktioner, spindler og akser
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Sørg for tilstrækkeligt optionstrin (CP-COMFORT) - Reducer antallet af koblinger for optionstypen, der er aktiveret på samme tid. - Reducer antallet af ledeakser for hver kobling. - Brug kun de frigivne funktionsomfang. - Ingen overlejlret programmering af synkronspindlen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
8128	[Kanal %1:] Blok %2 Følgeakse/spindel %3 Generisk kobling option CP-EXPERT påkrævet (type %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Følgeakse %4 = Optionstype
Forklaring:	Optionstrin CP-EXPERT kræves til den ønskede funktion. Mulige årsager: - Der blev oprettet flere koblinger end tilladt for optionstyperne, der er mindre eller lige så store som optionstypen. - Antallet af tilladte ledeakser blev overskredet for en eller flere koblinger. - Funktionsomfanget for en eller flere koblinger er ikke frigivet. - Overlejring for en synkronspindel (koblingsfaktor [1:1]) er ikke muligt - Kurvetabelfunktionen (svarer til optionstypen 2) er ikke frigivet. Den pågældende generiske kobling med den anført følgeakse/spindel er af følgende optionstype: - 0: TRAIL (i BCS) - 1: COUP med koblingsfaktor [1:1] uden overlejlrede bevægelser - 2: TRAIL og LEAD også i MCS, også blandet i synkronaktioner, spindler og rundakser, COUP - 3: CP-koblinger (uden kurvetabeller) med op til 3 ledeakser, også blandet i synkronaktioner, spindler og akser - 4: CP-koblinger med op til 5 ledeakser, også blandet i synkronaktioner, spindler og akser, kaskader muligt
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

- Afhjælpning:**
- Sørg for tilstrækkeligt optionstrin (CP-EXPERT)
 - Reducer antallet af koblinger for optionstypen, der er aktiveret på samme tid.
 - Reducer antallet af ledeakser for hver kobling.
 - Brug kun det frigivne funktionsomfang.
 - Ingen overlejret programmering af synkronspindlen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

8130 [Kanal %1:] Blok %2 Følgeakse/spindel %3 Generisk koblingsfunktion ikke mulig (type %4)

Parameter:

%1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer
%3 = Følgeakse
%4 = Optionstype

Forklaring: Udførelsen af den ønskede generiske koblingsfunktion er ikke mulig på dette system. Mulige årsager:

- Der blev oprettet flere koblinger end tilladt for optionstyperne, der er mindre eller lige så store som optionstypen.
- Antallet af tilladte ledeakser blev overskredet for en eller flere koblinger.
- Funktionsomfanget for en eller flere koblinger er ikke frigivet.
- Overlejring for en synkronspindel (koblingsfaktor |1:1|) er ikke muligt
- Kurvetabelfunktionen (svarer til optionstypen 2) er ikke frigivet.

Den pågældende generiske kobling med den anførte følgeakse/spindel er af følgende optionstype:

- 0: TRAIL (i BCS)
- 1: COUP med koblingsfaktor |1:1| uden overlejlrede bevægelser
- 2: TRAIL og LEAD også i MCS, også blandet i synkronaktioner, spindler og rundakser, COUP
- 3: CP-koblinger (uden kurvetabeller) med op til 3 ledeakser, også blandet i synkronaktioner, spindler og akser
- 4: CP-koblinger med op til 5 ledeakser, også blandet i synkronaktioner, spindler og akser, kaskader muligt

Reaktion:

Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

- Afhjælpning:**
- Reducer antallet af koblinger for optionstypen, der er aktiveret på samme tid.
 - Reducer antallet af ledeakser for hver kobling.
 - Brug kun de frigivne funktionsomfang.
 - Ingen overlejret programmering af synkronspindlen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

9000 %1. håndhjul svigtet

Parameter: %1 = Håndhjulsnummer

Forklaring: Kun ved PROFIBUS/PROFINET:
PROFIBUS håndhjulet svigter.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Genopret forbindelse til PROFIBUS-håndhjul.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10203 [Kanal %1:] NC-start uden referencepunkt (aktion=%2<ALNX>)

Parameter:

%1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: NC-start blev aktiveret i MDA- eller AUTOMATIC-driften og mindst en referencepligtig akse har ikke nået dens referencepunkt.

Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Afgør med den kanalspecifikke MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-start uden referencepunkt), om aksens skal referenceret før en NC-start eller ej. Referencekørsels start kan udløses kanalspecifikt eller aksesspecifikt. Kanalspecifik referencepunktkørsel: NC-/PLC-interfacesignalets stigende flanke DB3200 DBX1.0 (aktiver reference) starter det automatiske forløb, som igangsætter akserne i kanalen i den rækkefølge, der er anført i den aksesspecifikke MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR (akserækkefølge kanalspec. referencepunktkørsel). 0: Aksens deltager ikke i den kanalspecifikke referencepunktkørsel, men skal referenceret til en NC-start, -1: Aksens deltager ikke i den kanalspecifikke referencepunktkørsel, og skal ikke referenceret til en NC-start, 1-8: Startrækkefølge for en kanalspecifik referencepunktkørsel (samtidig start ved samme nr.), 1 - 31: CPU type Aksesspecifik referencepunktkørsel: Tryk på den retningstaste, som svarer til tilkørselsretningen i den aksesspecifikke MD34010 \$MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (tilkør referencepunkt i minusretning).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10204	[Kanal %1:] brugeraktion uden referencepunkt ikke mulig (intern aktion=%2<ALNX>)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = internt aktionsnummer/internt aktionsnavn
Forklaring:	Der skal udføres en særlig brugeraktion, som medfører en (evt. anden) intern aktion, for hvilken mindst en referenceringspligtig akse ikke har nået referencepunktet.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	De referenceringspligtige akser skal referenceret. Medfører brugeraktionen som en intern aktion en NC-start, kan det med den kanalspecifikke MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-start uden referencepunkt) afgøres, om aksens skal referenceret før NC-start eller ej. Medfører brugeraktionen som en intern aktion en bruger ASUP start, kan det med den kanalspecifikke 20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP (ASUP start uden referencepunkt) afgøres, om aksens skal referenceret før ASUP starten eller ej. Medfører brugeraktionen som en intern aktion en prog-event start, kan det med den kanalspecifikke MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK (prog-event start uden referencepunkt) afgøres, om aksens skal referenceret før prog-event starten eller ej. Referencerings start kan udløses kanal- eller aksesspecifikt. Kontakt det autoriserede personale. Det kan med den kanalspecifikke MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-start uden referencepunkt) afgøres, om aksens skal referenceret før NC-starten eller ej. Referencerings start kan udløses kanal- eller aksesspecifikt. Kanalspecifik referencepunktkørsel: NC/PLC-interfacesignalets stigende flanke DB3200 DBX1.0 (aktiver referenceret) starter et automatisk forløb, som starter akserne i kanalen i den rækkefølge, der er fastlagt i den aksesspecifikke MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR (akserækkefølge kanalspec. referenceret). 0: Aksens deltager ikke i den kanalspec. referenceret, men skal referenceret til NC-start, -1: aksens deltager ikke i den kanalspec. referenceret og skal ikke referenceret til NC-start, 1- 8: Startrækkefølgen for den kanalspec. referenceret (samtidig start ved samme nr.), 1- 31: CPU type Aksesspecifik referenceret: Tryk på den retningstast, som angiver kørselsretningen i den aksesspecifikke MD34010 \$MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (tilkør referencepunkt i minusretning).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10208	[Kanal %1:] Angiv NC-start til programfortsættelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Styringen befinder sig i den ønskede tilstand efter en bloksøgning med beregning. Derefter kan programmet startes med NC-start eller tilstanden kan ændres med opdater/jog.
Reaktion:	Interpreterstop Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Tryk på NC-start.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10209 [Kanal %1:] Internt NC-stop efter sætningsøgningen

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Intern alarm, som kun henviser til at udløse alarmreaktionen NC-stop.

Alarmen udgives i følgende situationer:

- MD11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 og sidste aktionsblok efter bloksøgning sættes ind i hovedfraktionen. Alarmen 10208 aktiveres så afhængigt af NC/PLC-interfacesignal DB3200 DBX1.6 (PLC-aktion afsluttet).

- Søgningssalarmen 10208 blev undertrykket med PI-service _N_FINDBL (tredje dekade i parameteren forsynet med "2"). Alarmen 10209 udgives afhængigt af om en søgnings-ASUP blev konfigureret eller ej (MD11450\$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1) ved slutningen af søgnings-ASUP eller indføje af sidste aktionsblok i hovedfraktionen.

Reaktion: Interpreterstop

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: NC-start

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10222 [Kanal %1:] Kanal-kanal-kommunikation ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Kanalen modtager en negativ kvittering fra kanal-kanal-kommunikationen, da mål-kanalnummeret ikke vides. F.eks.: START(x) eller WAIT(x), men kanalen x blev ikke initialiseret.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Dette henviser til mulige divergenser. Programmet fortsætter, hvis der ikke kræves en kvittering.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10223 [Kanal %1:] Kommando %2 er allerede optaget

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Eventnavn

Forklaring: Kanalen modtager en negativ kvittering fra kanal-kanal-kommunikationen, da denne kommando allerede er aktiv eller endnu ikke afsluttet. F.eks.: INIT(x, "ncprog"), men for kanalen x er der allerede aktiveret en programvalg-forespørgsel.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Dette henviser til mulige divergenser. Programmet fortsætter, hvis der ikke kræves en kvittering.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10225 [Kanal %1:] Kommandoen afvist

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Kanalen modtager en kommando, der ikke kan udføres.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Udfør en RESET.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10226 [Kanal %1:] Reset/programslut afbrudt

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring:	Der opstod en fejl under reset eller ved programslut, så kanalen ikke kan sættes i en driftsklar tilstand. Dette kan for eksempel ske, når interpreteren melder fejl under bearbejdningen af init-blokkene, som opstår under en reset eller ved programslut. Som regel er der flere alarmer, som beskriver det nøjagtige problem.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Kanalen er ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Afhjælp problemet, som angives af de andre alarmer, og udfør så en RESET igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10299 [Kanal %1:] Funktionen Auto-repos er ikke frigivet

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	I kanalen blev funktionen (modus) auto-repos aktiveret, men er ikke implementeret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Dette er kun til information.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10601 [Kanal %1:] Sætning %2 Sætningsluthastighed under gevindskæring er nul

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Denne alarm opstår kun, hvis der følger flere blokke efter hinanden med G33. Bloksluthastigheden for den anførte blok er nul, selv om der følger en yderligere gevindskæringsblok. Årsager kan være: - G9 - Hjælpefunktion efter bevægelse - Hjælpefunktion før følgeblokkens bevægelse - Akse, der skal positioneres i blokken
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i hovedprogrammet, idet der ikke programmeres et "stop til blokende" G09. Foretag en ændring i den generelle MD11110 \$MN_AUXFU_GROUP_SPEC[n] for valget af afgivelsestidspunktet af en hjælpefunktionsgruppe fra "Hjælpefunktion før/efter bevægelse" til "Hjælpefunktion under bevægelse". Bit 5 = 1: Hjælpefunktion før bevægelse Bit 6 = 1: Hjælpefunktion under bevægelse Bit 7 = 1: Hjælpefunktion efter bevægelse
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10604 [Kanal %1:] Sætning %2 Gevindstigningsvækst for stor

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Forøges gevindstigningen overbelastes aksens. Spindeloverride anses som steget med 100% under en kontrol.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer spindlens omdrejningstal, forøgelsen af gevindstigningen eller banelængden i hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10605 [Kanal %1:] Sætning %2 Gevindstigningsfald for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En reduktion i gevindstigningen medfører en aksestilstand i gevindblokken.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer gevindstigningsfaldet eller banelængden i hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10610 [Kanal %1:] Akse %2 kan ikke stoppes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En akse/spindel blev positioneret over flere NC-blokke med POSA-/SPOSA-henvisningen. Den programmerede målposition var endnu ikke nået ("præcist stop fin"-vinduet), da aksens/spindlen blev programmeret igen.

Eksempel:

N100 POSA[U]=100

:

N125 X... Y... U... ; F.eks.: U-aksen kører ud af N100!

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontroller og korriger hovedprogrammet (analyser, om en bevægelse ud over blokgrænserne er nødvendigt). Med nøgleordet WAITP for akserne eller WAITS for spindlerne forhindres en blokveksel, indtil også positioneringsakserne eller de spindler, der skal positioneres, har nået målpositionen.

Eksempel for akser:

N100 POSA[U]=100

:

N125 WAITP(U)

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

Eksempel for spindler:

N100 SPOSA[2]=77

:

N125 WAITS(2)

N130 M6

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10620 [Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 når softwareendestopafbryder %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer
%3 = Bloknummer, label
%4 = String

Forklaring:	Det blev under tilkørselens bevægelse registreret, at softwareendestoppet blev kørt over i den anførte retning. Tilkørselsområdet overskridelse kunne ikke registreres i blokklargøringen, da der enten sker en bevægelsesoverlappning pga. håndhjulet eller en ekstern nulpunktforskydning eller en koordinattransformation er aktiv.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokstop.
Afhjælpning:	Afhængigt af årsagen til udløsningen skal følgende afhjælpning udføres: - Håndhjuls-overlappning eller ekstern nulpunktforskydning: Nulstil bevægelsens overlappning og undgå dette/eller reducer dette under programudførelsen. - Transformation: Kontroller de indstillede/programmerede nulpunktforskydninger (aktuel frame). Er værdierne korrekte, skal værktøjsopspændingen (anordning) justeres, for at undgå den samme alarm, når programmet udføres igen (med ny afbrydelse af programmet).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10621	[Kanal %1:] Akse %2 står på softwareendestopafbryder %3%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = String %4 = Softwareendestoppets akse. Afgives kun når den tilkørende akse afviger.
Forklaring:	Den anførte akse er allerede ved den viste software-endestillingsstop.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller maskinparametrene MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 og MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 for softwareendestoppet. Luk ned fra softwareendestoppet i modus JOG. Kontakt det autoriserede personale/service. Maskinparameter: Aksespecifik interfacesignal: Kontroller DB380x DBX1000.3 (2. softwareendestop plus) eller DB380x DBX1000.2 (2. softwareendestop minus), om det 2. softwareendestop er aktiveret.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10625	[Kanal %1:] Blok %3 Følgeakse/-spindel %2 med CP-SW-limit-stop %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label %4 = String
Forklaring:	Følgeaksen/-spindlen blev standset, da der er risiko for, at softwareendestoppet overkøres i den viste retning. Afhængigt af MD30455 \$MA_MISC_FUNCTION_MASK, Bit 11 og CPMBRAKE blev hele koblingsgruppen nedbremset i den pågældende retning.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning:	Afhængigt af årsagen til udløsningen skal følgende afhjælpning udføres: - Håndhjulsoverlapning eller ekstern nulpunktforskydning: Nulstil bevægelsens overlapning og undgå dette/eller reducer dette under programudførelsen. - Transformation: Kontroller de indstillede/programmerede nulpunktforskydninger (aktuel frame). Er værdierne korrekte, skal værktøjsopspændingen (anordning) justeres, for at undgå den samme alarm, når programmet udføres igen (med ny afbrydelse af programmet).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
10630	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 når arbejdsfeltbegrænsning %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindelnummer %4 = String (+ eller -)
Forklaring:	Den anførte akse overholder ikke arbejdsfeltbegrænsningen. Dette registreres først under forløbet, da de minimale akseværdier enten ikke blev beregnet før transformationen eller fordi der foreligger en overlappet bevægelse.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blok slut.
Afhjælpning:	Programmer en anden bevægelse eller udfør ingen overlappet bevægelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
10631	[Kanal %1:] Akse %2 står på arbejdsfeltbegrænsning %3%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse, spindel %3 = String (+ eller -) %4 = Akse for arbejdsfeltbegrænsning. Ud gives kun når der er afvigelse fra den kørt akse.
Forklaring:	Den anførte akse når arbejdsfeltbegrænsningen i modus JOG.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller SD43420 \$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS og SD43430 \$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS for arbejdsfeltbegrænsningen.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.
10632	[Kanal %1:] Blok %2 akse %3 når koordinatsystem-specifik arbejdsfeltbegrænsning %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindelnummer %4 = String (+ eller -)
Forklaring:	Den anførte akse overholder ikke den koordinatsystemspecifikke arbejdsfeltbegrænsning. Dette registreres først under hovedfraktionen, da enten de minimale akseværdier før transformationen ikke kunne findes eller fordi der foreligger en overlappet bevægelse.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blok slut.
Afhjælpning:	Programmer en anden bevægelse eller udfør ingen overlappet bevægelse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10633	[Kanal %1:] Akse %2 står på koordinatsystem-specifik arbejdsfeltbegrænsning %3%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse, spindel %3 = String (+ eller -) %4 = Akse for koordinatsystemspecifikke arbejdsfeltbegrænsning. Ud gives kun når der er afvigelser fra den kørte akse.
Forklaring:	Den anførte akse når den koordinatsystemspecifikke arbejdsfeltbegrænsning i modus JOG.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller systemparameteren \$P_WORKAREA_CS_xx for den koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsning.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.
10634	[Kanal %1:] Akse %2, værktøjsradiuskorrektur for type %3 arbejdsfeltbegrænsning er inaktiv, årsag: Værktøjsorientering ikke akseparallel.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse, spindel %3 = 0: BKS, 1: AKS / ENS
Forklaring:	Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjsradiuskorrektur for den anførte akse tages ikke med. Årsag: Værktøjsorienteringen er ikke akseparallel (f.eks. pga. aktiv ToolCarrier eller transformation). Alarmer meldes i modus JOG.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjsradiuskorrektur i modus JOG kan kun tages med ved et akseparallelt værktøj. Aktive transformationer og ToolCarrier skal være deaktiverede til denne funktion.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
10635	[Kanal %1:] Akse %2, værktøjsradiuskorrektur for type %3 arbejdsfeltbegrænsning er inaktiv, årsag: Intet fræse- eller boreværktøj.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse, spindel %3 = 0: BKS, 1: AKS / ENS
Forklaring:	Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjsradiuskorrektur for den anførte akse tages ikke med. Årsag: Værktøjet skal være af typen fræser eller bor. Alarmer meldes i modus JOG.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjsradiuskorrektur i modus JOG kan kun tages med for fræse- eller boreværktøj.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
10636	[Kanal %1:] Akse %2, værktøjsradiuskorrektur for type %3 arbejdsfeltbegrænsning er inaktiv, årsag: Transformation er aktiv.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse, spindel %3 = 0: BKS, 1: AKS / ENS
Forklaring:	Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjsradiuskorrektur for den anførte akse tages ikke med. Årsag: En transformation er aktiv. Alarmer meldes i modus JOG.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjradiuskorrektur i modus JOG kan ikke tages med ved aktiv transformation.
Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

10637 [Kanal %1:] Akse %2, værktøjradiuskorrektur for type %3 arbejdsfeltbegrænsning er inaktiv, årsag: Værktøj er ikke aktiv.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Akse, spindel
%3 = 0: BKS, 1: AKS / ENS

Forklaring: Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjradiuskorrektur for den anførte akse tages ikke med.
Årsag: Intet værktøj aktivt.
Alarmer meldes i modus JOG.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Arbejdsfeltbegrænsningens værktøjradiuskorrektur i modus JOG kan ikke tages med uden aktivt værktøj.
Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

10650 [Kanal %1:] Forkert Gantry-maskindata akse %2 fejl nr. %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Akse
%3 = Fejl nr.

Forklaring: Der blev indtastet en forkert værdi i den gantry-specifikke, aksiale maskinparameter. Yderligere henvisninger ses af fejlnummeret.
- Fejl-nr. = 1 => Enten er der indtastet en forkert gantry-enhed eller følgeakseidentifikatoren er forkert.
- Fejl-nr. = 2 => Føringsaksen er angivet flere gange.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller maskinparametrene:
MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Ingen gantry-akse 1: Føringsakse forbindelse 1 11: Følgeakse forbindelse 1 2: Føringsakse forbindelse 2 12: Følgeakse forbindelse 2 3: Føringsakse forbindelse 3 13: Følgeakse forbindelse 3
Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

10651 [Kanal %1:] Gantry-konfigurationsfejl. Fejlnummer %2

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Årsag

Forklaring:	Den gantry-konfiguration, der er indstillet med en maskinparameter, er forkert. Gantry-enheden og reklamationsårsagen kan ses af overførselsparameteren. Overførselsparameteren er sammensat som følger: - %2 = Fejlbetegnelse + Gantry-enhed (XX). - %2 = 10XX => Ingen masterakse deklareret - %2 = 20XX => Ingen følgeakse deklareret - %2 = 30XX => Forskelligt indhold i MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN Følgeakse og føringsakse - %2 = 40XX => Uens kanal- eller NCU-tilordning af gantryakserne - %2 = 50XX => Ingen følgeakse deklareret i denne kanal - %2 = 60XX => Uens kanaltildordning af masteraksen - %2 = 10000 => Fejl følgeakse er en geo-akse - %2 = 11000 => Fejl konkurrerende pos-akse som følgeakse - %2 = 12000 => Fejl compilecyklusakse som følgeakse - %2 = 13000 => Fejl Gantry-akse er en spindel - %2 = 14000 => Fejl Gantry-akse er Hirth-fortandet F.eks. fejl -nr. 1001 = Ingen føringsakse deklareret, Gantry-enhed 1.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller maskinparametrene: MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE 0: Ingen gantry-akse 1: Føringsakse forbindelse 1 11: Følgeakse forbindelse 1 2: Føringsakse forbindelse 2 12: Følgeakse forbindelse 2 3: Føringsakse forbindelse 3 13: Følgeakse forbindelse 3
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

10652	[Kanal %1:] Akse %2 Gantry-advarselsgrænse overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse
Forklaring:	Gantry-følgeaksen har overskredet advarselstærsklen, der er angivet i MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Kontroller aksen (kører mekanisk skævt?) 2. Maskinparameteren MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING) er forkert indstillet. Ændringerne aktiveres ført i denne MD efter en RESET.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10653	[Kanal %1:] Akse %2 gantry-fejlgrænse overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse
Forklaring:	Gantry-følgeaksen har overskredet fejlgrænsen (akt. værditolerance), der er angivet i MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR.

Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Kontroller aksen (kører mekanisk skævt?) 2. MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR er forkert indstillet. Ændres MD, kræves der en POWER ON. Hvis akserne endnu ikke er referenceret, gælder MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF som et kriterium for fejlmeldingens udløsning.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10654 [Kanal %1:] Vent på synkroniserings-start Gantry enhed %2

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Gantry-unit
Forklaring:	Alarmmeldingen ses, når akserne er klar til synkronisering. Gantry-samlingen kan så synkroniseres. Differencen i den aktuelle værdi mellem førings- og følgeaksen er større end gantry-advarselsgrænsen MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. Synkroniseringen skal startes eksplicit med NC/PLC-interfacesignalet DBX5005.4 (start synkronisering Gantry).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Se funktionshåndbogen specialfunktioner, gantry-akser (G1)
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10655 [Kanal %1:] Synkroniseringen kører Gantry enhed %2

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Gantry-unit
Forklaring:	Alarmen kan undertrykkes med MD37150 \$MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit2 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10656 [Kanal %1:] Akse %2 gantry-følgeakse overbelastet dynamisk

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse
Forklaring:	Den anførte Gantry-følgeakse er dynamisk overbelastet, dvs. følgeaksen kan ikke følge føringsaksen dynamisk.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Sammenlign de aksiale maskinparametre for Gantry-følgeaksen med parametrene i Gantry-føringsaksen.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10657 [Kanal %1:] Akse %2 power off i tilstand Gantry-fejlgrænse overskredet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse
-------------------	-------------------------------

Forklaring:	I tilstanden Gantry-fejlgrænse overskredet (alarm 10653) blev frakoblet. Fejlen kan kun afhjælpes ved at sætte MD37135 \$MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR eller med en deaktivering af den udvidede overvågning (MD37150 \$MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Afhjælp en mekanisk skæv position 2. Kontroller aksen (kører mekanisk skævt?) 3. Slet MD37135 \$MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR eller deaktiver den udvidede overvågning 4. MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR er forkert indstillet Ændres MD, kræves der POWER ON.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10658	[Kanal %1:] Akse %2 ugyldig aksetilstand %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = Fejlregistrering og Gantry unit
Forklaring:	Fejlregistrering og Gantry unit - 30XX => Gantry-samlingen kan ikke lukkes, da ikke alle Gantry-akser er i én kanal. - 40XX => Gantry-samlingen kan ikke lukkes, da Gantry-akserne har forskellige aksetilstande, f.eks. er aksens tilordnet PLC'en. - 50XX => Gantry-samlingen skal skifte kanal pga. en PLC-forespørgsel, i den nye kanal er ikke alle Gantry-akser registrerede. - 60XX => Gantry-samlingen skal hentes ind i kanalen på grund af en NC-programforespørgsel, men kanalen kender ikke alle Gantry-akser. - 70XX => Gantry-samlingen kan ikke lukkes, da der er en bevægelse for mindst en Gantry-akse.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Lokale alarmreaktion.
Afhjælpning:	Fejlregistrering - 30XX => Tilordn alle Gantry-akser i den aktuelle kanal, f.eks. med akseksift. - 40XX => Programmer alle akser i Gantry-samlingen til den samme aksetilstand, f.eks. tilordnes akserne NC-programmet eller alle akser i PLC'en. - 50XX => Alle Gantry-akser skal meldes i den forespurgte kanal. - 60XX => Alle Gantry-akser skal meldes i den forespurgte kanal. :end
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10700	[Kanal %1:] Sætning %2 NC-kerne-beskyttelsesområde %3 i Automatik eller MDA ikke overholdt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Beskyttelsesområdenummer
Forklaring:	NCK-beskyttelsesområdet for arbejdsstykket misligholdes. Vær opmærksom på at der ikke er aktiveret et arbejdsstykkerelateret beskyttelsesområde. Det arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområde kan gennemkøres efter en ny NC-start

Reaktion: Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
SHOWALARM og SETVDI reaktioner kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit20.

Afhjælpning: Beskyttelsesområdet kan først gennemkøres efter en ny NC-start.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10701 [Kanal %1:] Sætning %2 kanalspecifik beskyttelsesområde %3 i Automatik eller MDA ikke overholdt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer
%3 = Beskyttelsesområdenummer

Forklaring: Det kanalspecifikke beskyttelsesområde for arbejdsstykket misligholdes. Vær opmærksom på at der ikke er aktiveret et værktøjsrelateret beskyttelsesområde. Det arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområde kan gennemkøres efter en ny NC-start

Reaktion: Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
SHOWALARM og SETVDI reaktioner kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit20.

Afhjælpning: Beskyttelsesområdet kan først gennemkøres efter en ny NC-start.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10702 [Kanal %1:] NCK-beskyttelsesområde %2 ikke overholdt under manuel drift

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Beskyttelsesområdenummer

Forklaring: NCK-beskyttelsesområdet for arbejdsstykket misligholdes. Vær opmærksom på at der ikke er aktiveret et arbejdsstykkerelateret beskyttelsesområde. Det arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområde kan gennemkøres efter en ny NC-start

Reaktion: Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Beskyttelsesområdet kan først gennemkøres efter en ny NC-start.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10703 [Kanal %1:] Kanalspecifik beskyttelsesområde %2 overtrådt i manuel drift

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Beskyttelsesområdenummer

Forklaring: Det kanalspecifikke beskyttelsesområde for arbejdsstykket misligholdes. Vær opmærksom på at der ikke er aktiveret et værktøjsrelateret beskyttelsesområde. Det arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområde kan gennemkøres efter en ny NC-start

Reaktion: Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Beskyttelsesområdet kan først gennemkøres efter en ny NC-start.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

10704	[Kanal %1:] Sætning %2 Beskyttelsesområdeoverågning er ikke sikret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er yderligere bevægelser i en geometriakse, som ikke kunne medtages i bloklargøringen. Derfor er det ikke sikkert, at beskyttelsesområderne kan overholdes. Dette er en alarmmelding uden yderligere reaktioner.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller med andre foranstaltninger, at geometriaksernes bevægelse inklusiv den ekstra bevægelse overholder beskyttelsesområdet. (Alarmen udgives alligevel) eller udeluk de ekstra bevægelser.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
10706	[Kanal %1:] NCK-beskyttelsesområde %2 nået med akse %3 i manuel drift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Beskyttelsesområdenummer %3 = Aksenavn
Forklaring:	NCK-beskyttelsesområdet for arbejdsstykket er nået med den anførte akse. Vær opmærksom på at der ikke er aktiveret et arbejdsstykkerelateret beskyttelsesområde. Det arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområde kan gennemkøres når frigivelse er sket via PLC.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Gennemkørsel af beskyttelsesområdet er mulig efter frigivelse via PLC.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
10707	[Kanal %1:] Kanalspecifik beskyttelsesområde %2 nået med akse %3 i manuel drift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Beskyttelsesområdenummer %3 = Aksenavn
Forklaring:	Det arbejdsstykkerelaterede kanalspecificerede beskyttelsesområde er nået med den anførte akse. Vær opmærksom på at der endnu ikke er aktiveret et arbejdsstykkerelateret beskyttelsesområde. Det arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområde kan gennemkøres når frigivelse er sket via PLC.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Gennemkørsel af beskyttelsesområdet er mulig efter frigivelse via PLC.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
10720	[Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 softwareendestopafbryder %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label %4 = String (+ eller -)
Forklaring:	Den programmerede bane overholder ikke det p.t. aktive softwareendestop for aksen. Alarmen aktiveres under klargøringen af hovedprogramblokken. Er maskinparameterbitten MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, udgives denne alarm i stedet for alarm 10722. Er maskinparameterbitten MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11 programmeret, tilbydes der en udvidet diagnosemulighed af software-endestopoverholdelsen. Forudsætningen for frigivelsen af en ALUN*-alarmfil i HMI.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller og korriger positionerne i NC-programmet. Kontakt det autoriserede personale/service. Maskinparametre: Kontroller MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 og MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 for softwareendestoppet. Aksespecifikke interfacesignaler: Kontroller DB380x DBX1000.3 / .2 (2. softwareendestop plus/minus), om det 2. softwareendestop er aktiveret. Kontroller netop aktive nulpunktsforskydninger med den aktuelle frame. Kontroller derudover de eksterne nulpunktsforskydninger, overlappede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og transformationernes komponenter.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10721	[Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 softwareendestopafbryder %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label %4 = String (+ eller -)
Forklaring:	Den programmerede bane overholder ikke det p.t. aktive softwareendestop for aksen. Alarmen aktiveres under klargøringen af tilkørsels- eller resterende blokke under REPOS. Afhængigt af MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, udgives denne alarm i stedet for alarm 10723. Programmeres MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bitt 11, tilbydes der en udvidet diagnosemulighed for softwareendestoppets misligholdelse. Forudsætningen for en frigivelse er at der er en ALUN*-alarmfil i HMI. Se også diagnose-vejledningen alarm 10723.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Find årsagen til forskydningen af udgangs- eller målpositionen. REPOS-kommandoen udføres til sidst i et ASUP eller system-ASUP. Se også krydsreferencen i ASUPs. Kontroller de aksespecifikke NC/PLC-interfacesignaler DB380x DBX1000.3 / .2 (2. softwareendestop plus/minus), om det 2. softwareendestop er aktiveret. Kontroller den momentant aktive nulpunktforskydning over den aktuelle frame. Derudover skal de eksterne nulpunktforskydninger, overlappede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og transformationens komponenter kontrolleres. Afbryd NC-programmet med NC-reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10722	[Kanal %1:] Blok %5 akse %2 softwaregrænseafbryder%6 defekt, resterende vej: %7 %3<ALUN> defekt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Vandringsenhed %4 = Bloknummer, label nummer+string(+/-) resterende strækning

Forklaring:	Alarmen blev udløst under klargøring af den viste record. Årsag: Den programmerede bane overholder ikke det aktive softwareendestop for den viste akse i den anførte køreretning. OBS: Parameteren 4 indeholder beskrivelsen af parameter 5, 6 og 7, adskilt af tegnet " " - 5 = Recordnummer, label - 6 = Nummer+string(+/-) - 7 = Rest. vanding Alarm 10722 vises ved MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11==1 i stedet for alarm 10720. Alarm 10722 giver en yderligere diagnose-mulighed for software-endestop afvigelsen. Forudsætning: Alarmfil ALUN findes på HMI. Se også: Diagnose-vejledning alarm 10720
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller de programmerede positioner i NC-programmet og korriger efter behov. Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller softwareendestoppets parametre: - MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS - MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 - MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS - MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 Kontroller aksespecifikke NC/PLC interfacesignaler for valget af 2.softwareendestop - DB31, ... DBX12.2 og .3 Kontroller aktive nulpunktforskydninger via aktuel frame. Kontroller derudover eksterne nulpunktforskydninger, overlejlrede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og komponenter fra transformationer.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10723	[Kanal %1:] Blok %5 akse %2 softwaregrænseafbryder%6 defekt, resterende vej: %7 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Vandringsenhed %4 = Bloknummer, label nummer+string(+/-) resterende strækning
Forklaring:	Alarmen aktiveres under klargøringen af den viste tilkørsels- eller resterende blok ved ny tilkørsel på konturen (REPOS). Årsag: Den programmerede bane overholder ikke det effektive software-endestop i den viste køreretning. OBS: Parameteren 4 indeholder beskrivelsen af parameter 5,6 og 7, adskilt af tegnet " ". - 5 = Recordnummer, label - 6 = Nummer+string(+/-) - 7 = Rest. vanding Alarmen 10723 vises ved MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11==1 i stedet for alarm 10721. Alarmen 10723 giver en yderligere diagnose-mulighed for software-endestop afvigelsen. Forudsætning: Alarmfil ALUN findes på HMI. Se også: Diagnose-vejledning alarm 10721

Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Find årsagen til forskydningen af udgangs- eller målpositionen. REPOS-kommandoen udføres ved enden af et bruger-ASUP eller system-ASUP. Se også krydshenvisningen fra ASUP. Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller software-endestoppets parametreteering: - MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS - MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 - MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS - MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 Kontroller aksespecifikke interfacesignaler til valget af 2.softwareendestop. - DB31, ... DBX12.2 og .3 Kontroller aktive nulpunktforskydninger via aktuel frame. Kontroller eksterne nulpunktforskydninger, overlejlrede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og komponenter fra transformationerne.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10730	[Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 Arbejdsfeltbegrænsning %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksnavn, spindelnummer %3 = Bloknnummer, label %4 = String (+ eller -)
Forklaring:	Fastslås det under en bloklargøring, at den programmerede bane fører aksens ud over arbejdsfeltbegrænsningen, genereres denne alarm. Er maskinparameterbitten MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, udgives denne alarm i stedet for alarm 10732. Er MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11 programmeret, tilbydes der en udvidet diagnosemulighed af software-endestopoverholdelsen. Forudsætningen for frigivelsen af en ALUN*-alarmfil i HMI.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	a) Kontroller og korreger evt. NC-programmet for korrekt positionsangivelse. b) Kontroller nulpunktforskydningerne (aktuel frame) c) Korreger arbejdsfeltbegrænsningen med G25/G26 eller d) Korreger arbejdsfeltbegrænsningen med settingparameter eller e) Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen med settingparameter 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10731	[Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 Arbejdsfeltbegrænsning %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksnavn, spindelnummer %3 = Bloknnummer, label %4 = String (+ eller -)
Forklaring:	Den planlagte bevægelse overholder ikke den p.t. aktive arbejdsfeltbegrænsning for aksens. Alarmer aktiveres under klargøringen af tilkørsels- eller resterende blokke under REPOS. Denne alarm udgives i stedet for alarm 10733, hvis MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 ikke er programmeret.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Find årsagen til forskydningen af udgangs- eller målpositionen. REPOS-kommandoen udføres ved enden af et ASUP eller system-ASUP. Se også krydshenvisningen fra ASUP.
Kontroller den netop aktive nulpunktforskydning via den aktuelle frame.
Kontroller derudover eksterne nulpunktforskydninger, overlejlrede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og komponenter fra transformationerne.
Afbryd NC-programmet med NC-reset.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10732	[Kanal %1:] Blok %5 akse %2 arbejdsfeltbegrænsning defekt, resterende vej: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Vandringsenhed %4 = Bloknummer, label resterende strækning
Forklaring:	Alarmen blev udløst under klargøringen af den viste record. Årsag: Den programmerede bane for den anførte akse overholder ikke den aktive arbejdsfeltbegrænsning. OBS: Parameteren 4 indeholder beskrivelsen af parameter 5,6 og 7, adskilt af tegnet " ". - 5 = Recordnummer, label - 6 = Rest. vandring Alarmen 10732 vises ved MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11 ==1 i stedet for alarm 10730. Alarmen 10732 giver en yderligere diagnosemulighed vedrørende arbejdsfeltbegrænsningsafvigelsen. Forudsætning: Alarmfil ALUN*- findes på HMI. Se også: Diagnose-vejledning alarm 10730
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	a) Kontroller NC-programmet for korrekte positionsangivelser og ret evt. til. b) Kontroller nulpunktforskydningerne (aktuel frame) c) Korriger arbejdsfeltbegrænsningen med G25/G26 eller d) Korriger arbejdsfeltbegrænsningen med settingparametrene eller e) Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen med settingparameteren SD43410 \$SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10733	[Kanal %1:] Blok %5 akse %2 arbejdsfeltbegrænsning defekt, resterende vej: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Vandringsenhed %4 = Bloknummer, label resterende strækning

Forklaring:	Alarmen aktiveres under klargøringen af den viste tilkørsels- eller resterende blok ved ny tilkørsel på konturen (REPOS). Årsag: Den programmerede bane overholder ikke den aktive arbejdsfeltbegrænsning for den viste akse. OBS: Parameteren 4 indeholder beskrivelsen af parameter 5,6 og 7, adskilt af tegnet " ". - 5 = Recordnummer, label - 6 = Rest. vanding Alarmen 10733 vises ved MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11 == 1 i stedet for alarm 10731 Alarm 10733 giver en yderligere diagnose-mulighed vedrørende arbejdsfeltbegrænsningsafvigelsen. Forudsætning: Alarmfil ALUN* findes på HMI. Se også: Diagnose-vejledning alarm 10731
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Find årsagen til forskydningen af udgangs- eller målpositionen. REPOS-kommandoen udføres ved enden af et ASUP eller system-ASUP. Se også krydshenvisningen fra ASUP. Kontroller den netop aktive nulpunktforskydning via den aktuelle frame. Kontroller derudover eksterne nulpunktforskydninger, overlejlrede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og komponenter fra transformationerne. Afbryd NC-programmet med NC-reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10735	[Kanal %1:] Blok %5 akse %2 koordinatsystem-specifik arbejdsfeltbegrænsning defekt, resterende vej: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Vandringsenhed %4 = Bloknummer, label resterende strækning
Forklaring:	Alarmen aktiveres under klargøringen af den viste record. Årsag: Den programmerede bane overholder ikke den koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsning for den viste akse. OBS: Parameteren 4 indeholder beskrivelsen af parameter 5,6 og 7, adskilt af tegnet " ". - 5 = Recordnummer, label - 6 = Rest. vanding Forudsætning: Alarmfil ALUN findes på HMI
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	a) Kontroller NC-programmet for korrekt positionsangivelser og ret evt. til. b) Kontroller nulpunktforskydningerne (aktuel frame) c) Korriger arbejdsfeltbegrænsningen med WALCS1 ... WALCS9 eller d) Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen med \$P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS eller med \$P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS eller e) Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen med \$P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE eller \$P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE I tilfælde af d) eller e) skal gruppen for den valgte koordinatsystemspecifikke arbejdsfeltbegrænsning igen aktiveres.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10736	[Kanal %1:] Blok %5 akse %2 koordinatsystem-specifik arbejdsfeltbegrænsning defekt, resterende vej: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Vandringsenhed %4 = Bloknummer, label resterende strækning
Forklaring:	Alarmen aktiveres under klargøringen af den viste tilkørsels- eller resterende blok ved ny tilkørsel på konturen (REPOS). Årsag: Den programmerede bane overholder ikke koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsning for den viste akse. OBS: Parameteren 4 indeholder beskrivelsen af parameter 5,6 og 7, adskilt af tegnet " ". - 5 = Recordnummer, label - 6 = Rest. vandring Forudsætning: Alarmfil ALUN findes på HMI
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Find årsagen til forskydningen af udgangs- eller målpositionen. REPOS-kommandoen udføres ved enden af et ASUP eller system-ASUP. Se også krydshenvisningen fra ASUP. Kontroller den netop aktive nulpunktforskydning via den aktuelle frame. Kontroller derudover eksterne nulpunktforskydninger, overlejlrede bevægelser (\$AA_OFF), DRF og komponenter fra transformationerne. Afbryd NC-programmet med NC-reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10740	[Kanal %1:] Sætning %2 for mange tomme sætninger ved blødt forløb-programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Mellem WAB-blokken og den blok, som fastlægger tilkørsels- eller frakørselstangenten, må der ikke være programmeret flere blokke end anført i maskinparameteren MD20202 \$MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10741	[Kanal %1:] Sætning %2 Retningsændring ved blød indstillingsbevægelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en sikkerhedsafstand, som ikke ligger mellem start- og slutpunktet i WAB-konturen i retningen lodret til bearbejdningsplanet.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10742	[Kanal %1:] Sætning %2 forløbs-distance ugyldig eller ikke programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Mulige årsager er: I en WAB-blok blev parameteren DISR ikke fastlagt eller dens værdi er ringere eller lig med 0. Ved til- eller frakørsel med cirkel og aktiv værktøjsradius er radius negativ for den internt dannede WAB-kontur. Den internt dannede WAB-kontur er en cirkel med en sådan radius, så værktøjsmidtpunktsbanen er den samme som den programmerede radius DISR ved en korrektur heraf med den aktuelle korrekturradius (summen af værktøjsradius og offsetværdien OFFN).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10743	[Kanal %1:] Sætning %2 blødt forløb programmeret flere gange
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt at aktivere en WAB-bevægelse, før en forinden aktiveret WAB-bevægelse var afsluttet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10744	[Kanal %1:] Sætning %2 ingen gyldig blød forløbsretning defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Tangentretningen til blød til- eller frakørsel er ikke fastlagt. Mulige årsager: Efter en tilkørselsblok er der ikke flere blokke med kørselsinformationer. Før en frakørselsblok blev der ikke programmeret en blok med kørselsinformationer i et program. Tangenten, som anvendes til en WAB bevægelse, er lodret i forhold til det aktuelle bearbejdningsniveau.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10745	[Kanal %1:] Sætning %2 forløbs-slutposition ikke entydig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I WAB-blokken og i den følgende blok blev positionen programmeret lodret i forhold til bearbejdningsretningen og i WAB-blokken blev positionen ikke anført i bearbejdningsniveauet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i hovedprogrammet. Tag positionsangivelsen til tilspændingsaksen enten fra en WAB-blok eller fra den følgende blok eller programmer en position i bearbejdningsniveauet i WAB-blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10746	[Kanal %1:] Sætning %2 Fremløbsstop ved blødt forløb
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev indføjet et forstyringsstop mellem en WAB-tilkørselsblok og den følgende blok, som fastlægger tangentretningen eller en WAB-tilkørselsblok og den følgende blok, som fastlægger slutpositionen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10747	[Kanal %1:] Sætning %2 vandring ved blødt forløb ikke defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Slutpunktet blev ikke programmeret i en WAB-frakørselsblok med kvart- eller halvcirkel (G248 eller G348) i bearbejdningsniveauet og er enten G143 eller G140 uden værktøjsradiuskorrektur.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet. Følgende ændringer er mulige:

- Anfør et slutpunkt i bearbejdingsniveauet i en WAB-blok.
- Aktiver værktøjsradiuskorrektur (kun gyldig for G140, ikke for G143).
- Anfør frakørselssiden med G141 eller G142 eksplicit.
- Kør fra med en ret linie i stedet for en cirkel.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10748 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldigt returplan ved WAB

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret en position i returplanet med DISRP, som ikke ligger mellem sikkerhedsafstanden (DISCL) og startpunktet (ved tilkørsel) eller slutpunktet (ved frakørsel) i WAB-bevægelsen.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10750 [Kanal %1:] Sætning %2 Aktivering af værktøjsradiuskorrektur uden værktøjsnummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der skal vælges et værktøj T... , for at styringen kan tage hensyn til de tilhørende korrekturværdier.
Der er tilordnet en korrekturblok (D1) til hvert værktøj (T-nummer); blokken indeholder korrekturværdierne (parameter P1 - P25). Der kan maksimalt tilordnes op til 9 korrekturblokke for et værktøj, idet den ønskede blok angives med D-nummeret (D1 - D9).
Fræserradiuskorrektoren (FRK) medregnes, når funktionen G41 eller G42 er programmeret. Korrekturværdierne er i parameteren P6 (geometriværdi) og P15 (slidværdi) for den aktive korrekturrecord Dx.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interpreterstop
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Før VRK indlæses med G41/G42 skal der programmeres et værktøjsnummer under adressen T...

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10751 [Kanal %1:] Sætning %2 Kollisionsfare ved værktøjsradiuskorrektur

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: "Flaskehalsregistreringen" (snitpunktberegningen af de efterfølgende, korrigerede tilkørselsblokke) har ikke kunne udregnet et snitpunkt for et kontrolleret antal tilkørselsblokke. Derfor er der risiko for, at én af de ækvivalente baner ikke overholder arbejdsstykkekonturen.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller hovedprogrammet og foretag evt. en ændring af programmeringen, således at indre hjørner med mindre strækninger end korrekturværdien undgås. (De ydre hjørner er ikke kritiske, da ækvidistanterne forlænges eller der indføres mellemblokke, så der altid dannes et snitpunkt).
 Forhøj antallet af kontrollerede tilkørselsblokke med MD20240 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (standardværdi: 3), hvorved regnearbejdet og så også blokskiftetiden stiger.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10752 **[Kanal %1:] Sætning %2 Overløb for det lokale sætningsbuffer ved værktøjsradiuskorrektur**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fræserradiuskorrektoren skal mellemlagre et skiftende antal mellemblokke, for at kunne beregne den ækvidistante værktøjsbane for hver NC-blok. Bufferlagerets størrelse fastlægges ikke nemt. Den afhænger af antallet af blokke uden tilkørselsinformationer i korrekturplanet, antallet af konturelementer, der skal indføres samt krumningens forløb under en spline- og polynomiuminterpolation.
 Bufferlagerets størrelse fastlægges af systemet og kan ikke ændres af en MD.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Lokale alarmreaktion.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 Forenkling af NC-programmet:
 - Ved at undgå:
 Blokke uden tilkørselsinformationer i korrekturplanet
 Blokke med konturelementer, som har en ændret krumning (f.eks. ellipser), samt med krumningsradier, som er mindre en korrekturradiusen (disse blokke deles op i flere delblokke)
 - Øg antallet af kontrollerede blokke til kollisionsovervågningen (MD20240 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10753 **[Kanal %1:] Sætning %2 Valg af værktøjsradiuskorrektur kun mulig i en lineær sætning**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Værktøjsradiuskorrektoren må kun aktiveres med G41/G42 i blokke, i hvilke G-funktionen G00 (ilgang) eller G01 (tilspænding) er aktiveret.
 I en blok med G41/G42 skal mindst en akse skrives i planet G17 til G19; begge akser anbefales dog, da begge akser som regel også tilkøres under et korrekturvalg.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Lokale alarmreaktion.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Korrigér NC-programmet, læg korrekturvalget i en blok med lineær interpolation.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10754 **[Kanal %1:] Sætning %2 Fravalg af værktøjsradiuskorrektur kun mulig i en lineær sætning**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Værktøjsradiuskorrektoren må kun deaktiveres med G40 i blokke, i hvilke G-funktionen G00 (ilgang) eller G01 (tilspænding) er aktiveret. I en blok med G40 skal mindst en akse skrives i planet G17 til G19; begge akser anbefales dog, da begge akser som regel også tilkøres under et korrekturfravalg.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Korriger NC-programmet, læg korrekturvalget i en blok med lineær interpolation.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10755	[Kanal %1:] Sætning %2 Valg af værktøjsradiuskorrektur med KONT for det aktuelle startpunkt ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Startblokkens startpunkt ligger inden for korrekturkredsen under en aktivering af fræserradiuskorrektoren med KONT, og overholder derved ikke konturen. Vælges en fræserradiuskorrektur med G41/G42, afgør startadfærden (NORM eller KONT) korrekturbevægelsen, hvis den momentane aktuelle position ligger bag konturen. Ved KONT trækkes der en kreds omkring det programmerede startpunkt (= startblokkens slutpunkt) med fræserradiusen. Tangenterne, som fører gennem den momentane aktuelle position og ikke misligholder konturen, er startbevigelsen. Ligger startpunktet inden for korrekturkredsen ved målpunktet, fører ingen tangent gennem dette punkt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Udvælg FRK således, at startbevigelsens startpunkt kommer til at ligge uden for korrekturkredsen omkring slutpunktet (programmeret tilkørselsbevægelse > korrekturradius). Der er følgende muligheder: Valg i foregående blok Indføj mellemblok Vælg startadfærden NORM
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10756	[Kanal %1:] Sætning %2 Fravalg af værktøjsradiuskorrektur med KONT i programmeret slutpunkt ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det programmerede slutpunkt ligger inden for korrekturkredsen under en deaktivering af fræserradiuskorrektoren. Fravælges en fræserradiuskorrektur med G40, afgør startadfærden (NORM eller KONT) korrekturbevægelsen, hvis det programmerede slutpunkt ligger bag konturen. Ved KONT trækkes der en kreds omkring det sidste punkt med fræserradiusen, hvor korrekturen stadig er aktiv. Tangenterne, som fører gennem den programmerede endeposition og ikke misligholder konturen, er frakørselsbevægelsen. Ligger det programmerede slutpunkt inden for korrekturkredsen ved målpunktet, fører ingen tangent gennem dette punkt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Deaktiver FRK således, at det programmerede slutpunkt kommer til at ligge uden for korrekturkredsen omkring det sidst aktive korrekturpunkt. Der er følgende muligheder:
 Fravalg i foregående blok
 Indføj mellemblok
 Vælg frakørselsadfærden NORM

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10757 [Kanal %1:] Blok %2 ugyldig orienteringsændring ved aktiv værktøjsradiuskorrektur

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret en orienteringsændring, som ikke er tilladt ved den aktive værktøjsradiuskorrekturtype (G-kode for gruppe 22 f.eks. CUT2D eller CUT2DF). Ændringer er som regel kun tilladt og hensigtsmæssige ved aktiv 3D-værktøjskorrektur.
 Et (ikke tilladt) orienteringsskift kan også udløses med skift af bearbejdningsplanet (G17 - G19)

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Lokale alarmreaktion.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Aktivér en G-kode fra gruppe 22 (f.eks. CUT3DC), hvor den programmerede orienteringsændring er tilladt.
 Kør programmet med en konstant værktøjsorientering.
 Ved et nødvendigt planskifte skal værktøjsradiuskorrektoren først deaktiveres og så aktiveres igen efter planskiftet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10758 [Kanal %1:] Sætning %2 Rundingsradius med variabel korrekturværdi for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den aktuelle fræserradiuskorrektur (den anvendte fræser) er for stor for den programmerede baneradius.
 En korrektur skal i en blok med ændrende værktøjsradiuskorrekturer enten være mulig hvert sted eller intet sted med den ringeste og den største korrekturværdi fra det programmerede område. Der må ikke være et punkt på konturen, i hvilket krumningsradiusen ligger inden for det ændrende korrekturområde.
 Ændrer korrekturværdien fortegnet inden for en blok, kontrolleres begge sider af konturen, i modsat fald kun korrektursiden.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Lokale alarmreaktion.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Anvend en mindre fræser eller medtag en del af fræserradiusen allerede under konturprogrammeringen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10759 [Kanal %1:] Sætning %2 Bane parallel til værktøjsorienteringen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	I en blok med spline- eller polynomiuminterpolation forløber den korrigerede bane i mindst et punkt parallelt med værktøjsretningen, dvs. banen har en tangent der er lodret i forhold til korrekturplanet. Tangenten i et banepunkt gælder så som parallel til værktøjsretningen, hvis vinklen mellem de to retninger er mindre end den grænseværdi, der er fastlagt med MD21080 \$MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT. Under en valsefræsning er rette linier tilladte, som løber parallelt med værktøjsretningen, ligeledes kredse, hvis kredsplan står lodret på korrekturplanet (anvendes under en blød udkørsel af en not). Under en endefræsning (CUT3D, CUT3DF, CUT3DFS) er rette linier mod værktøjsretningen ikke tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Beskriv ikke konturafsnittet med splines eller polynomier, men med rette linier og kredse. Opdel arbejdsstykkegeometrien og deaktiver fræserradiuskorrektoren mellem de enkelte afsnit.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10760	[Kanal %1:] Sætning %2 Helixakse ikke parallel til værktøjsorienteringen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En helix er kun tilladt under en aktiv værktøjsradiuskorrektur, når helixaksen ligger parallelt med værktøjet, dvs. kredsplanet og korrekturplanet er det samme.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Orienter helixaksen lodret mod bearbejdningsplanet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10761	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsradiuskorrektur ved ellipse med mere end en omdrejning ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en bearbejdning af indersiden på en ellipse er krumningsradierne tildels større og tildels mindre end frærradiuskorrektoren. For ellipserne fører dette til en opdeling i 4 delblokke med krumningsradier der er større og mindre end korrekturradiusen. Ved flere omdrejninger ville det så medføre en kraftig stigning i regnearbejdet pga. det ubegrænsede antal af opståede delblokke, så der i dette tilfælde udløses en fejlmelding. Kan der ikke foretages en korrektur noget steds på ellipsen, er selv ellipser tilladte, som får mere end en hel omdrejning.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Anvend en fræser med en mindre radius eller programmer en bevægelsesblok til blokke med maksimalt en omdrejning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10762	[Kanal %1:] Sætning %2 For mange tomme sætninger mellem to vandringsætninger ved aktiv værktøjradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det tilladte maksimale antal tomme blokke er begrænset af en parameter.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	- Foretag ændring af hovedprogram. - Foretag ændring af parameteren. - Kontroller om SBL2 er aktiveret. Ved SBL2 genereres der en blok fra hver hovedprogramlinie, hvorved det tilladte antal tomme blokke mellem to køreblokke kan overskrides.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10763	[Kanal %1:] Sætning %2 Banekomponenterne for sætningen i korrekturniveauet bliver nul.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Med en kollisionsovervågning af den aktive værktøjskorrektur bliver blokkens banekomponent i korrekturplanet nul. Indeholder den originale blok ingen bevægelsesinformationer lodret i forhold til korrekturplanet, betyder dette, at denne blok springes over. Alarmen kan undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit1 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Adfærden er korrekt på smalle passager, som ikke kan bearbejdes med det aktive værktøj. - Foretag evt. en ændring af hovedprogrammet. - Anvend evt. et værktøj med en mindre radius. - Programmer CDOF/CDOF2.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
10764	[Kanal %1:] Sætning %2 Ikke kontinuerlig bane ved aktiv værktøjradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Alarmen opstår ved startpunktet, der anvendes til korrekturberegningen ved en aktiv værktøjradiuskorrektur og som ikke er lig med slutpunktet på den foregående blok. Dette kan f.eks. ske, hvis der tilkøres en geometriakse som positioneringsakse mellem to blokke eller når værktøjslængdekorrektoren ændres under en aktiv kinematisk transformation (f.eks. 5-akse transformation).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10770	[Kanal %1:] Sætning %2 Skift af hjørnetype på grund af orienteringsændring ved aktiv værktøjradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Typen på et hjørne (indvendigt eller udvendigt) afhænger også af værktøjsretningen ud over den programmerede bane. Den programmerede bane projiceres lodret i planet i forhold til den aktuelle værktøjsretning, hvor hjørnetypen fastlægges. Programmeres der en ændring i retningen mellem to tilkørselsblokke (i én eller flere blokke), som medfører, at hjørnetypen til sidst i den første tilkørselsblok er en anden end ved startpunktet i den anden blok, afgives ovenstående fejlmelding.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10776	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 skal være ved værktøjsradiuskorrektor for geometriakse.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Alarmer opstår når en akse, som kræves til en værktøjsradiuskorrektur, ikke er en geometriakse. Ved CUT2DF kan akse være lodret i forhold til bearbejdningsplanet positioneringsakse, ved alle andre korrekturdata (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF) skal alle geometriakser også drives som sådanne.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Ved valget G41/42 skal de pågældende akser være anførte som GEOAX i kanalen. Dette er mulig med en programmering af GEOAX() eller G91 G0 X0 Y0 i blokken før G41/42.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10777	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsradiuskorrektur: for mange sætninger med korrekturundertrykning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det tilladte maksimale antal blokke med aktiv korrekturundertrykning ved værktøjsradiuskorrektur er begrænset af MD20252 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	- Foretag ændring af hovedprogram. - Foretag ændring af parameteren. - Kontroller om SBL2 er aktiveret. Ved SBL2 genereres der en blok fra hver hovedprogramlinie, hvorved det tilladte antal tomme blokke mellem to køreblokke kan overskrides.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10778	[Kanal %1:] Sætning %2 Fremløbsstop ved aktiv værktøjsradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Registreres en forløbsstop under en aktiv værktøjsradiuskorrektur (enten programmeret af brugeren eller oprettet internt) og er settingparameteren sat til SD42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE, udløses denne alarm, da der kan ske maskinbevægelser i disse situationer, som brugeren ikke ønsker (afslutning af radiuskorrektur og ny tilkørsel).
Reaktion:	Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	- Forsæt bearbejdningen med CANCEL og start. - Foretag en ændring af hovedprogrammet. - Programmer SD42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE til FALSE.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10780	[Kanal %1:] Blok %2 ugyldig veksle af dreje- eller slibeværktøj ved aktiv værktøjsradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En værktøjsveksel, ved hvilken skæroffset (forskellen mellem skærets midtpunkt og skærets referencepunkt) ændrer sig, er kun tilladt i blokke med rette linier og polynomier. Den er ikke tilladt i cirkelblokke, evolventblokke og blokke, som indeholder rationelle polynomier med maksimalt tilladt tæller- og nævnergrad.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	- Fortsæt bearbejdningen med CANCEL og start. - Foretag en ændring af hovedprogrammet. - Programmet SD42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE til FALSE.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10781	[Kanal %1:] Sætning %2 Evolvente med ugyldig orientering ved værktøjsradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ved evolventer er en værktøjsradiuskorrektur kun mulig, hvis korrekturplanet svarer til evolventeplanet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10782	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig kurvetype ved værktøjsradiuskorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Alarmen opstår, når der forsøges at anvende værktøjsradiuskorrekturen på en kurvetype, som den ikke er implementeret til. P.t. eneste årsag: Evolventer ved aktiv 3D-værktøjsradiuskorrektur.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10784 **[Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldigt værktøj ved VRK med begrænsningsflader**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
Forklaring: Under aktiveringen af værktøjsradiuskorrektoren med begrænsningsflader er et værktøj med ugyldig type aktivt. Kun fræseværktøjer med værktøjstyperne 1 til 399 er tilladt, med følgende undtagelser:
- 111 fræser med kuglerund spids
- 155 Keglestubfræser
- 156 Keglestubfræser
- 157 Keglestubfræser
Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning: Anvend et andet værktøj.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10785 **[Kanal %1:] Blok %2 Ikke tilladt værktøj ved VRK med et andet værktøj**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
Forklaring: Dreje- eller slibeværktøjer samt andre værktøjer med relevant skærposition er tilladte, når værktøjsradiuskorrektoren aktiveres med et andet værktøj.
Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning: Anvend et andet værktøj.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10790 **[Kanal %1:] Sætning %2 Niveauskift ved retlinieprogrammering med vinkler**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
Forklaring: Under programmeringen af to rette linier med angivelse af vinklen blev det aktive plan skiftet mellem den første og den anden delblok.
Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10791	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig vinkel ved ligelinieprogrammering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af et konturtræk bestående af to rette linier med angivelse af vinklen blev der ikke fundet et mellem punkt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blok slut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10792	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig interpolationstype ved ligelinieprogrammering med vinkels
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af to rette linier med angivelse af vinklen er kun spline- eller lineær interpolation tilladte. Cirkel- eller polynomiuminterpolationer er ikke tilladte.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blok slut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10793	[Kanal %1:] Sætning %2 Anden sætning ved ligelinieinterpolation med vinkler mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af to rette linier med angivelse af vinklen mangler den anden blok. Dette opstår, når den første delblok samtidigt er den sidste blok i et program eller når den første delblok følger efter en blok med fremløbsstop.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blok slut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10794	[Kanal %1:] Sætning %2 I 2. sætning ved ligeinterpolation med vinkler mangler vinkelangivelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af to rette linier med angivelse af vinklen mangler vinkelangivelsen i den anden blok. Dette opstår kun, når der blev programmeret en vinkel i forgængerblokken, men ingen akse i det aktive plan. Fejlen kan også opstå, hvis der tilsigtet blev programmeret en enkelt ret linie med vinkel i forgængerblokken. Men i dette tilfælde skal der så programmeres en akse i det aktive plan i denne blok.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10795	[Kanal %1:] Sætning %2 Slutpunktangivelse ved vinkelprogrammering ikke konsistent
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af en ret linie blev både det aktive plans positioner og en vinkel angivet (slutpunktets position er overbestemt) eller med den anførte vinkel kan de programmerede koordinaters position ikke nås. Skal der programmeres et konturtræk, der består af to rette linier, er angivelsen af to aksepositioner i planet og en vinkel i den anden blok tilladt. Fejlen kan også opstå, hvis forgængerblokken ikke kunne fortolkes som første delblok i et sådan konturtræk på grund af en forkert programmering. En blok fortolkes også som første blok i et konturtræk bestående af to blokke, hvis en vinkel blev programmeret i det aktive plan men ingen akse og hvis vinklen ikke allerede er en del af en anden blok i et konturtræk.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10805	[Kanal %1:] Sætning %2 Repositionering efter geometri- eller transformeromstyring
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I ASUP blev tildelingen af geometriakser til kanalakser eller en aktiv transformation ændret.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10810	[Kanal %1:] Sætning %2 ingen masterspindel defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Funktionen "rotationstilspænding" (med G95 eller G96) eller "gevindskæring uden udligningspatron" (med G331/G332) blev programmeret, selv om der ikke er fastlagt en masterspindel, hvorfra omdrejningstallet kan fastlægges. MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND eller nøgleordet SETMS i hovedprogrammet kan anvendes til en forindstilling (defaultværdi). Med nøgleordet kan hver spindel i kanalen omdefineres til masterspindel.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Forindstil masterspindlen med MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... kanalindeks, m ... spindel-nr.) eller definer den i NC-hovedprogrammet med en identifikator, før der programmeres en G-funktion, som kræver en masterspindel.

Maskinaksen, som skal drives som spindel, skal i MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... maskinakse-indeks, m ... spindel-nr.) have et spindelnummer. Derudover skal den tilordnes en kanal (kanalakse-indeks 1 eller 2) med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... kanalakse-indeks, m ... maskinakse-indeks).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10820 [Kanal %1:] Ingen rundakse/spindel %2 defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Omdrejningstilspændingen blev programmeret til bane- eller synkronakser eller til en akse/spindel, rundakse/spindel hvorfra tilspændingen skal afledes, er dog ikke til rådighed.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet eller programmer SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE korrekt.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10860 [Kanal %1:] Sætning %2 Ingen tilspænding programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Årsag:

Der er ikke programmeret en tilkørselshastighed for den viste tilkørselsblok.

Tilspænding F eller FZ:

Under fastlæggelsen af tilkørselshastigheden ved hjælp af tilspænding F eller FZ blev tilspændingen F eller FZ ikke genprogrammeret efter at tilspændingstypen blev ændret, f.eks. lineær tilspænding G 94 efter rotationstilspænding G95 F eller G95 FZ.

Modal tilspænding FRCM:

Under fastlæggelsen af en modal tilkørselshastighed FRCM for afrundingen RDN eller fase CHF blev tilspændingen FRCM ikke genprogrammeret efter at tilspændingstypen blev ændret, f.eks. lineær tilspænding G94 efter rotationstilspænding G95 eller rotationstilspænding G95 F efter en tandtilspænding G95 FZ.

NB

Tilspændingen FCRM skal også genprogrammeres efter at tilspændingstypen er blevet ændret, hvis den aktuelle tilkørselsblok ikke indeholder en fase CHF eller afrunding RND, men tilspændingen FRCM var aktiv før tilspændingstypen blev ændret, dvs. ikke var programmeret lig med 0.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer tilspændingsværdien iht. interpolationstypen.

- G93: Tilspændingen indtastes som en reciprok værdi på adressen F i [1/min].

- G94 og G97: Tilspændingen programmeres på adressen F i [mm/min] eller [m/min].

- G95: Tilspændingen programmeres som rotationstilspænding på adressen F i [mm/omdr.] eller på adressen FZ i [mm/tand]

- G96: Tilspændingen programmeres som skridthastighed på adressen S i [m/min]. Den beregnes ud fra det aktuelle spindelomdrejningstal.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10861	[Kanal %1:] Sætning %3 aksefasthed for positioneringsakse %2 er nul programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er ikke programmeret en aksefasthed og positionsfastheden, der er indstillet i maskinparameteren, er nul.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indstil en anden hastighed i MD32060 \$MA_POS_AX_VELO.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10862	[Kanal %1:] Sætning %2 Masterspindel anvendes også som baneakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en bane, som masterspindel også har som baneakse. Men banens hastighed afledes af masterspindelens omdrejningstal (f.eks. G95).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet, da det ikke er muligt at have en reference til samme program.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10865	[Kanal %1:] Blok %2 FZ aktiv, men værktøjskorrektur er ikke aktivt, værktøj %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksnavn, spindelnummer %3 = Værktøj
Forklaring:	En tandtilspænding er aktiv for den viste tilkørselsblok, dog er ingen værktøjskorrektur aktiv. Der kan tilkøres når fejlen er kvitteret. Til beregningen af en effektiv tilspænding gås der ud fra en tand pr. omdrejning.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokstop.
Afhjælpning:	Kontroller NC-programmet for korrekt værktøjsvalg og korriger evt.; fortsæt NC-programmet med NC-start. eller: Fortsæt NC-programmet med NC-start. Til beregningen af en effektiv tilspænding gås der ud fra en tand pr. omdrejning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10866	[Kanal %1:] Blok %2 FZ aktiv, men antallet af tænder på aktivt D-Nr. %4 på værktøjet %3 er nul.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Identifikator %4 = D-nummer
Forklaring:	En tandtilspænding er aktiv for den viste tilkørselsblok, dog er der valgt et D-nummer med \$TC_DPNT (antal tænder). Der kan tilkøres når fejlen er kvitteret. Til beregningen af en effektiv tilspænding gås der ud fra en tand pr. omdrejning.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller NC-programmet for korrekt værktøjsvalg og korriger evt.; fortsæt NC-programmet med NC-start. eller: Fortsæt NC-programmet med NC-start. Tilspændingen beregnes så med det estimerede tandtal på 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10870	[Kanal %1:] Blok %2 Ingen planakse for konstant skærehastighed programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknnummer, label
Forklaring:	Der blev valgt en konstant skærehastighed, selv om der ikke tilføjet en planakse som referenceakse for den konstante skærehastighed eller planaksen ikke er tilordnet med SCC[AX]. Konstant skærehastighed kan aktiveres af: - Udgangsstilling G96, G961 eller G962 i G-gruppen 29 under opstart - Programmering af G96, G961 eller G962 Der kan defineres en referenceakse for G96, G961 eller G962 som planakse i MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF eller med anvisningen SCC[AX].
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF. Før programmeringen af G96, G961 eller G962 skal der fastlægges en planakse som referenceakse for en konstant skærehastighed med MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF eller SCC[AX].
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10880	[Kanal %1:] Sætning %2 For mange tomme sætninger mellem 2 vandringssætninger under tilføjelse af faser eller radier
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknnummer, label
Forklaring:	Mellem to blokke, som indeholder konturelementer og som skal forbindes med en fase eller en radius (CHF, RND), er der programmeret flere blokke uden konturinformationer end det er fastlagt med MD20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet, så det tilladte antal tomme blokke ikke overskrider, eller tilpas den kanalspecifikke MD20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (tomme blokke ved fase/radius) til det maksimale antal tomme blokke.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10881	[Kanal %1:] Sætning %2 Overløb for det lokale sætningsbuffer ved fase eller radier
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknnummer, label

Forklaring:	Mellem to blokke, som indeholder konturelementer og som skal forbindes med en fase eller en radius (CHF, RND), er der programmeret så mange tomme blokke uden konturinformationer, at det interne bufferlager er for lille.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i hovedprogrammet, således at antallet af tomme blokke bliver mindre.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10882	[Kanal %1:] Sætning %2 Aktivering af faser eller radier (ikke modal) uden vandring i sætningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke indføjet en fase eller radius mellem 2 lineære eller cirkulære konturer (kantbrydning), fordi: der ikke er rette linier eller cirkulære konturer i planet der ikke er en bevægelse uden for planet der blev udført en planveksel det tilladte antal tomme blokke uden tilkørselsinformationer (dummyblokke) blev overskredet
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger hovedprogrammet iht. den anførte fejl eller tilpas det maksimalt antal tomme blokke til programmeringen i den kanalspecifikke MD20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10883	[Kanal %1:] Sætning %2 fase eller afrunding skal forkortes
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Denne alarm genereres, når mindst én af de deltagende blokke under indføjning af faser eller radier er så kort, at konturelementet, der skal indføjes, skal reduceres i forhold til den oprindeligt programmerede værdi. Alarmen opstår kun, hvis bit 4 er programmeret i MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK. I modsat fald tilpasses fasen eller afrundingen uden alarm.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af NC-programmet eller fortsæt NC-programmet uden ændringer efter CANCEL og start eller kun med start.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10890	[Kanal %1:] Sætning %2 Overløb for det lokale sætningsbuffer ved splineberegning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det tilladte maksimale antal tomme blokke er begrænset af en parameter.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:

- Foretag en ændring af hovedprogrammet.
- Foretag en ændring af maskinparameteren.
- Kontroller om SBL2 er aktiveret. Ved SBL2 genereres der en blok fra hver hovedprogramlinie, hvorved det tilladte antal tomme blokke mellem to tilkørselblokke kan overskrides.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10891 **[Kanal %1:] Sætning %2 Knudens mangfold er større end ordenen**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en B-spline blev knudeafstanden PL (knude = punkt på spline, hvorpå 2 polynomier mødes) programmeret for ofte med nul (dvs. "multipliciteten" for et knudepunkt er for stort).
 Ved en kvadratisk B-spline må knudeafstanden maksimalt angives 2 gange efter hinanden med 0, ved en kubisk B-spline maksimalt 3 gange.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Lokale alarmreaktion.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer kun knudeafstanden PL = 0 så ofte efter hinanden, som det svarer til den anvendte B-splines grad.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10900 **[Kanal %1:] Sætning %2 Ingen S-værdi for konstant skærehastighed programmeret**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Er G96 aktiv, mangler den konstante skærehastighed under adressen S.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Lokale alarmreaktion.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer en konstant skærehastighed under S i [m/min] eller deaktiver funktionen G96. F.eks. opretholdes den foregående tilspænding ved G97 - spindlen roterer dog videre med det momentane omdrejningstal.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10910 **[Kanal %1:] Sætning %2 irregulært hastighedsforløb i en baneakse**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en analyse af baneakseforløbene i blokklargøringen blev der fastslået en kraftig lokal afvigelse af hastighedsforløbet i én eller flere baneakser relativ i forhold til banehastigheden.
 En sådan situation kan have følgende årsager:

- Banen forløber i nærheden af singulære positioner i maskinaksens kinematik.
- Det programmerede konturforløb er meget uensartet.
- Fastlæggelsen af FRGROUP relativ i forhold til konturen er ikke i orden
- Indstillingen MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 er ikke nok til krumningsændringer, som opstår inden for en blok. Dette problem opstår hyppigt ved G643, G644 eller COMPCAD.
- En kinematisk transformation er numerisk ikke helt nøjagtig implementeret.

For helt at undgå akseoverbelastninger, reduceres banehastigheden som regel meget. Det kan evt. medføre en tilsyneladende maskinstilstand. Er den singulære position nået, opstår der pludseligt kraftige aksebevægelser.

Reaktion: Alarmvisning.
 Meldingsvisning.

Afhjælpning: Ofte medfører en underopdeling af en blok i flere mindre blokke ingen forbedring.
Er MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, kan alarmen evt. undgås med værdien MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 eller 5, da blokkene så analyseres mere nøjagtigt.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10911 [Kanal %1:] Sætning %2 transformation tilladet ingen polgennemløb.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det anførte kurveforløb fører gennem transformationens pol.

Reaktion: Interpreterstop
Lokale alarmreaktion.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10913 [Kanal %1:] Sætning %2 negativ tilspændingsprofil ignoreres

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den anførte tilspændingsprofil er p.t. negativ. Negativ banetilspænding er ikke tilladt. Tilspændingsprofilet ignoreres. Den anførte tilspændingsbloksluttværdi køres over hele blokken.

Reaktion: Lokale alarmreaktion.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indgreb er som regel ikke nødvendigt. Alarmmeldingen henviser dog til en forkert programmering, som skal afhjælpes.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

10914 [Kanal %1:] Sætning %2: Bevægelse ikke mulig ved aktiv transformering

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Maskinens kinematik tillader ikke den anførte bevægelse. Følgende transformationsafhængige fejl er mulige: TRANSMIT: Der er et (cirkelformet) område om polen, i hvilken der ikke kan positioneres. Dette område opstår ved at værktøjets referencepunkt ikke kan køres til polen.

Området fastlægges af

- Maskinens parameter (MD24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL..)

- En aktiv værktøjslængdekorrektur (se \$TC_DP..). Værktøjslængdekorrekturens compensation afhænger af det valgte arbejdsniveau (se G17,..).

- Maskinen bliver stående foran en forkert blok.

Reaktion: Interpreterstop
Lokale alarmreaktion.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet. Ændring af en forkert fastlagt værktøjslængdekorrektur.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10915	[Kanal %1:] Blok %2 Prep-problem i LookAhead (identifier %3, detalje %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlregistrering %4 = Fejldetaljer
Forklaring:	Der foreligger en fejlparametrering af NCK (det parametrede lager er under særlige omstændigheder ikke nok), hvorfor LookAhead i udvidelsesmodus ikke kan drives.
Reaktion:	Interpreterstop Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af parametreringen (øg LookAhead lager og/eller IPO-buffer, toleranceændring). Anvend en standard LookAhead. Kontakt evt. Siemens.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
10916	[Kanal %1:] Blok %2 Prep-problem i LookAhead (identifier %3, detalje %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlregistrering %4 = Fejldetaljer
Forklaring:	Der foreligger en fejlparametrering af NCK (det parametrede lager er under særlige omstændigheder ikke nok), hvorfor det oprettede profil er mindre jævnt end det er muligt.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Alarmvisning. Meldingsvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i parametreringen (øg LookAhead lager og/eller IPO-buffer, toleranceændring). 1010: Øg IPO-buffert med mindst 50 blokke, eller maksimalt antal blokke i bremserampen gange 2.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
10917	[Kanal %1:] Blok %2 advarsel for funktion COMPSURF (kode %3, detaljer %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlregistrering %4 = Fejldetaljer
Forklaring:	COMPSURF kunne kun arbejde indskrænket. Alarmer vises kun, når MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit1 er konfigureret.
Reaktion:	Ingen alarmreaktion. Meldingsvisning.
Afhjælpning:	1: Ændr parametrering (mindre tolerance, større blokbuffer).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
10930	[Kanal %1:] Sætning %2 Ikke gyldig interpolation i spåntagningskonturen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I konturprogrammet for spåntagningen er de efterfølgende interpolationstyper tilladte: G00, G01, G02, G03, CIP, CT

Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer kun banelementer i konturunderprogrammet, som består af rette linier og cirkelbuer.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10931 [Kanal %1:] Sætning %2 Forkert spåntagningskontur

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I konturprogrammet for konturen under en spåntagning er der opstået følgende fejl: - Hel cirkel - Konturelementer overlapper hinanden - Forkert startposition
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Den ovenover anførte fejl skal korrigeres i underprogrammet for spåntagningskonturen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10932 [Kanal %1:] Sætning %2 Konturforberedelsen blev genstartet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den første konturprogrammering/konturafkodning skal afsluttes med EXECUTE.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer nøgleordet EXECUTE i hovedprogrammet, før konturklargøringen (nøgleord CONTPRON) indlæses, for at afslutte den foregående klargøring.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10933 [Kanal %1:] Sætning %2 Konturprogrammet indeholder for få kontursætninger

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Konturprogrammet indeholder for - CONTPRON færre end 3 konturblokke - CONTDCON ingen konturblok
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Forstør programmet med spåntagningskonturen til mindst 3 NC-blokke med aksebevægelser i begge akser for det aktuelle bearbejdningsplan.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

10934	[Kanal %1:] Sætning %2 Feltet for konturopløsningen er dimensioneret for lille
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en konturopløsning (udløst med nøgleordet CONTPRON) registreres det, at feltet for konturtabellen blev defineret for lille. Der skal være en række for hvert tilladt konturelement (cirkel eller ret linie) i konturtabellen.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Juster feltvariablenes definition for konturtabellen til de konturelementer, der forventes. Konturopløsningen opdeler nogle NC-blokke i op til 3 bearbejdningstrin. Eksempel: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] feltvariabler justeret til konturtabellen i 30 bearbejdningstrin. Antal spalter 11 er en fast størrelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
10950	[Kanal %1:] Beregningen af buelængdefunktionen er for upræcis
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Arklængdefunktionens beregning kunne ikke udføres med den forespurgte nøjagtighed.
Reaktion:	Alarmvisning. Meldingsvisning.
Afhjælpning:	Arklængdefunktionens beregning ved en aktiv polynomiuminterpolation kunne ikke udføres med den forespurgte nøjagtighed. Enten skal MD20262 \$MC_SPLINE_FEED_PRECISION forhøjes eller der skal sikres mere lager til visningen af arklængderne for polynomierne. Med MD28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS fastlægges, hvor mange polynomium-segmenter der kan anvendes pr. blok, for at nærme sig arklængdefunktionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10960	[kanal %1:] blok %2 Radiuskorrektur af type CUT3DF* (VRK for endefræsning)kan kun anvendes sammen med funktion COMPSURF
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsradiuskorrektur for endefræsere skal anvendes med funktionen COMPSURF. Ved aktiv CUT3DF* værktøjsradiuskorrektur skal COMPSURF aktiveres.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
10961	[Kanal %1:] Sætning %2 Ved aktiv værktøjsradiuskorrektur er højst kubiske polynomier tilladte.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en aktiv radiuskorrektur er maksimalt kubiske polynomier tilladte for geometriakserne. Der kan så derfor ikke programmeres polynomier af 4. og 5. grad i dette tilfælde.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

10963 [Kanal %1:] blok %2 COMPSURF kan ikke udglattes nok

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Udglatning med COMPSURF er ikke optimal pga. intern lagerstørrelse.
Alarmer opstår kun, når MD11400 \$MN_TRACE_SELECT Bit10 er konfigureret, eller der udgives kun advarsel 10917.

Reaktion: Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
Interpreterstop

Afhjælpning: Reducer tolerancen (CTOL, OTOL, ATOL) i delprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

12000 [Kanal %1:] Sætning %2 Adresse %3 programmeret flere gange

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Adressens kildestring

Forklaring: De fleste adresser (adresstyper) må kun programmeres én gang i en NC-blok, så blokinformationerne forbliver entydige (f.eks. X... T... F... osv. - Undtagelse: G-, M-funktioner).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på tasten NC-stop og aktiver funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKTUR.
Korrekturmarkøren placerer sig i den blok, der er forkert, og som skal korrigeres.
Fjern adresser, der forekommer flere gange i et NC-program (udtagen de, som har fået tilladt flere værditildelinger).
Kontroller om adressen (f.eks. aksensavnet) fastlægges med brugerdefinerede variabler (er evt. ikke nem at fastslå, hvis aksensavnets tildeling til variablerne først sker i programmet som følge af regneoperationer).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12010 [Kanal %1:] Sætning %2 Adresse %3 adrestype programmeret for ofte

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Adressens kildestring

Forklaring: Det er internt fastlagt for hver adrestype, hvor ofte den må forekomme i en NC-blok (f.eks. er alle akser samlet i en adrestype, som ligeledes er underlagt en blokgrænse).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
Programinformation er opdelt i flere blokke (vær dog opmærksom på funktioner, der aktiveres blokvist!).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12020	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig adresseændring
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Gyldige adressetyper er 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Ikke alle adresseændringer kan anvendes på hver adresstype. Hvilke der kan anvendes for de enkelte adresstyper, ses af programmeringsvejledningen. Anvendes adresseændringen på ikke tilladte adresstyper, genereres alarmer, f.eks.: N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100 Interpolationsparameter med DC.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tast: Tryk på NC-stop og aktiver funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig på den forkerte blok. Anvend blokvisse adresseændringer kun på de gyldige adresser iht. programmeringsvejledningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12030	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig parameter eller datatype ved %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Der er maksimalt 3 polynomier tilladte under en polynominterpolation (se programmeringsvejledningen). $f(p) = a_0 + a_1 p + a_2 p^2 + a_3 p^3$ Koefficienterne a_0 (startpunkterne) er slutpunkterne i den foregående blok og skal ikke programmeres. I en polynomiblok er dog maksimalt 3 koefficienter tilladte pr. akse (a_1 , a_2 , a_3).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12040	[Kanal %1:] Sætning %2 Udtryk %3 er ikke af datatype 'AXIS'
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring i blokken
Forklaring:	Nogle nøgleord forlanger data i variablerne af typen "AXIS" i den efterfølgende parameterindtastning. F.eks. skal akseidentifikatoren, som skal defineres som typen AXIS, anføres for nøgleordet PO i udtrykket i parentes. For de efterfølgende nøgleord er kun parametre af typen AXIS tilladte: AX[...], FA[...], FD[...], FL[...], IP[...], OVRA[...], PO[...], POS[...], POSA[...] Eksempel: N5 DEF INT TILSPÆNDING=Z1 forkert, tilordningen medfører ingen akseidentifikator, men derimod tallet "26 161" N5 DEF AXIS TILSPÆNDING=Z1 korrekt : N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[TILSPÆNDING]=(1,2,3)
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tast: Tryk på NC-stop og aktiver funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig på den forkerte blok. Korriger hovedprogrammet iht. anvisningerne programmeringsvejledningerne.

Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12050	[Kanal %1:] Sætning %2 DIN-adresse %3 ikke projekteret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = DIN-adresse i blokken
Forklaring:	DIN-adressens navn (f.eks. X, U, X1) er ikke defineret i styringen. Udover de faste DIN-adresser indeholder styringen også indstillelige adresser. Se "indstillelige adresser" i programmeringsvejledningen. Disse adressers navne kan ændres med en maskinparameter. F.eks.: DIN-identifikator -> projekteret identifikator G01 -> RET LINIE, G04 -> VENT ...
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Læs programmeringsvejledningen og maskinparametrene med hensyn til de faktisk konfigurerede adresser og disses betydning og korriger DIN-blokken i henhold hertil.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12060	[Kanal %1:] Sætning %2 samme G-gruppe programmeret flere gange
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	G-funktionerne, der anvendes i hovedprogrammet, er opdelt i grupper, som er syntaksbestemmende eller ikke syntaksbestemmende. Der må kun programmeres en G-funktion fra hver G-gruppe. Funktionerne inden for en gruppe deaktiverer hinanden. Alarmen vedrører kun de ikke syntaksbestemmende G-funktioner. Indlæses flere G-funktioner fra disse grupper i en NC-blok, påvirker de den sidste i en gruppe (de foregående ignoreres). Syntaksbestemmende G-funktioner: 1. til 4. G-gruppe Ikke syntaksbestemmende G-funktioner: 5. til n. G-gruppe
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Der kræves ingen afhjælpning: Men kontroller om den sidst programmerede G-funktion virkelig er den ønskede.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12070	[Kanal %1:] Sætning %2 For mange syntaksbestemmende G-funktioner
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Syntaksbestemmende G-funktioner fastlægger hovedprogramblokkens opbygning og de heri indeholdte adresser. Der må kun programmeres en syntaksbestemmende G-funktion i en NC-blok. Syntaksbestemmende er G-funktionerne i 1. til 4. G-gruppe.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Analyser NC-blokken og fordel G-funktionerne på flere NC-blokke.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12080	[Kanal %1:] Sætning %2 Syntaksfejl ved tekst %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildetekst-område
Forklaring:	Denne bloks grammatik overholdes ikke på det viste tekststed. En nøjagtig årsag til fejlen findes ikke, da der er for mange fejlmuligheder. Eksempel 1: N10 IF GOTOF ... ; her mangler betingelsen for et spring! Eksempel 2: N10 DEF INT VARI=5 N11 X VARI : her mangler operationen for variableerne X og VARI Eksempel 3: N13 R1=5 N15 R1=10 M=R1 ; værditildelinger skal stå alene i blokken, der må ikke stå yderligere kommandoer såsom hjælpefunktionsudgaver eller kørselsbevægelser i blokken. Årsagen kan også være en brug af unicode tegn. Dette ses af tegnenes visning uden for en ASCII tegnblok i alarmteksten Det kan indstilles med MD 10280 \$MN_PROG_FUNCTION_MASK, bit 3, om et tegn skal omdannes til blanks uden for ASCII tegnblokken eller om alarm 12080 skal udgives.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Analyser blokken og korriger syntaksgraferne vha. programmeringsvejledningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12090	[Kanal %1:] Sætning %2 Parameter %3 ikke ventet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Ikke tilladt parameter i teksten
Forklaring:	Den programmerede funktion er fordefineret og tillader ingen parameter under opkaldet. Den første uventede parameter vises. Eksempel: Under en indlæsning af et fordefineret underprogram TRAFOOF (deaktivering af en transformation) blev parametre stadig overført (én eller flere).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Programmer funktionen uden parameteroverførsel.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12100	[Kanal %1:] Sætning %2 Gennemløbstal %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Gennemløbstal
Forklaring:	Underprogrammer, der er indlæst med MCALL, virker modalt, dvs. efter hver blok med strækningsinformationer udføres automatisk et enkelt underprogramgennemløb. Programmeringen af et gennemløb under adressen P er derfor ikke tilladt. En modal indlæsning er aktiv, indtil MCALL igen programmeres; enten med et nyt underprogramnavn eller uden (slettefunktion).

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Programmer underprogramkaldet MCALL uden gennemløbstal.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12110	[Kanal %1:] Sætning %2 Sætningssyntaks kan ikke fortolkes
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Adresserne, der er programmeret i blokken, er ikke tilladte med den gældende syntaksbestemmende G-funktion, f.eks. G1 I10 X20 Y30 F1000 I en lineær blok må der ikke programmeres interpolationsparametre.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Kontroller blokopstillingen og korriger iht. programkravene.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12120	[Kanal %1:] Sætning %2 G-funktion ikke programmeret alene
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	G-funktionen, der er programmeret i denne blok, skal stå alene i blokken. Der må ikke forekomme generelle adresser eller synkronaktioner i den samme blok. Disse G-funktioner er: G25, G26: Arbejdsfelt-, spindelomdrejningstalbegrænsning G110, G111, G112: Polprogrammering ved polære koordinater G92: Spindelomdrejningstalbegrænsning ved v-konstant STARTFIFO, STOPFIFO: Forløbsbufferets styring F.eks. G4 F1000 M100: I en G4-blok er M-funktion ikke tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer kun en G-funktion i blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12140	[Kanal %1:] Sætning %2 Funktionalitet %3 kan ikke realiseres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Softwarekonstruktion i kildeteksten
Forklaring:	Der findes funktioner i en udvidet version af styringen, som ikke er implementeret i den nærværende version.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Fjern den viste funktion fra programmet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12150 [Kanal %1:] Sætning %2 Operation %3 med datatype ikke kompatibel

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = String (brudt operator)

Forklaring: Datatyperne er ikke forenelige med den krævede operation (inden for et aritmetisk udtryk eller under en værditildeling).
 Eksempel 1:

```
Regneoperation
N10 DEF INT OTTO
N11 DEF STRING[17] ANNA
N12 DEF INT MAX
:
```

```
N50 MAX = OTTO + ANNA
```

Eksempel 2:

```
Værditildeling
N10 DEF AXIS BOR N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = BOR
```

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
 Foretag en ændring i de anvendte variablers definition således, at de ønskede operationer kan udføres.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12160 [Kanal %1:] Blok %2 Værdi %3 ligger uden for værdiområdet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Ugyldig værdi.

Forklaring: Den programmerede konstant for variablen ligger uden for værdiområdet, som blev fastlagt forinden af datatypens definition.
 En initialiseringsværdi i en DEF- eller REDEF-anvisning ligger uden for den, som er programmeret i DEF-anvisningen eller uden for allerede aktive, øvre (ULI) eller nedre (LLI) grænseværdier.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
 Korriger konstantværdien eller tilpas datatypen. Er værdien for en integer-konstant for høj, kan den anføres som realkonstant eller der tilføjes et decimalpunkt.

Eksempel:

```
R1 = 9 876 543 210 korrigeres til: R1 = 9 876 543 210.
```

```
Værdiområde INTEGER: +/- (2**31 - 1)
```

```
Værdiområde REAL: +/- (10**-300 .. 10**+300)
```

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12161	[Kanal %1:] Blok %2 Fejl under definering af limit %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Ugyldig limitværdi
Forklaring:	Alarmen kan have følgende årsager: -Under defineringen (DEF) eller redefineringen (REDEF) af en variabels limit blev den øvre grænseværdi angivet som mindre end den nedre grænseværdi. -Der blev programmeret en limit for en variabeltype, som ikke er af typen CHAR, INT eller REAL. -Der blev programmeret en limitværdi af typen char for en variabel med datatypen INT eller REAL. -Der blev programmeret en string (mere end en character) for én af grænserne.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opstår alarmen i hovedprogrammet (DEF-anvisning), tryk da på tasten NC-stop og vælg funktionen "Korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig på den forkerte blok. Tilpas så limitværdierne eller fjern limitprogrammeringen ved en ugyldig datatype. Opstår alarmen under oversættelsen af en GUD- eller ACCESS-fil, korrigér så GUD- eller ACCESS-definitionsfilen (DEF-filen).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12162	[Kanal %1:] Blok %2 Fysisk enhed er ikke tilladt
--------------	--

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
-------------------	--

Forklaring: I en DEF- eller REDEF-anvisning må en fysisk enhed kun defineres for variable, som er af typen INT eller REAL. Derudover må fysiske enheder kun programmeres med de følgende værdier:

- 0 Ingen fysisk enhed
- 1 Lineær eller vinkel position, afhængigt af aksetypen
- 2 Lineær position [mm ; inch]
- 3 Vinkel position [grader]
- 4 Lineær eller vinkel hastighed, afhængigt af aksetypen
- 5 Lineær hastighed [mm/min]
- 6 Vinkel hastighed [O/min]
- 7 Lineær eller vinkel acceleration, afhængigt af aksetypen
- 8 Lineær acc. [m/s² ; inch/s²]
- 9 Vinkel acc. [U/s²]
- 10 Lineær eller vinkel ryk
- 11 Lineær ryk [m/s³ ; inch/s³]
- 12 Vinkel ryk [O/s³]
- 13 Tid [s]
- 14 Positionsregulator forstærkning [16.667/s]
- 15 Omdrejningstilspænding [mm/O; inch/O]
- 16 Enhed for temperaturkompensationsværdier, afhængigt af aksetypen
- 18 Kraft [N]
- 19 Masse [kg]
- 20 Inertimoment [kgm²]
- 21 Procent
- 22 Frekvens [Hz]
- 23 Spænding [V]
- 24 Strøm [A]
- 25 Temperatur [grader Celsius]
- 26 Vinkel [grader]
- 27 KF [1000/min]
- 28 Lineær eller vinkel position [mm|grader el. inch|grader]
- 29 Skærehastighed [m/min ; feet/min]
- 30 Periferihastighed [m/s ; feet/s]
- 31 Modstand [Ohm]
- 32 Induktivitet [mH]
- 33 Omdrejningsmoment [Nm]
- 34 Omdrejningsmomentkonstant [Nm/A]
- 35 Strømregulatorforstærkning [V/A]
- 36 Omdrejningstalregulatorforstærkning [Nm/rad s¹]
- 37 Omdrejningstal [O/min]
- 42 Effekt [kW]
- 43 Strøm ringe [μ A]
- 46 Omdrejningsmoment ringe [μ Nm]
- 48 Promille HZ_PER_SEC = 49, [Hz/s]
- 65 Flow [l/min]
- 66 Tryk [bar]
- 67 Volumen [cm³]
- 68 Strækingsforstærkning [mm/Vmin]
- 69 Strækingsforstærkning kraftregulator [N/V]
- 155 Gevindstigning [mm/O; inch/O]
- 156 Gevindstigningsændring [mm/O² ; inch/O²]

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opstår alarmer i hovedprogrammet (DEF-anvisning), tryk da på tasten NC-stop og vælg funktionen "Korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig på den forkerte blok. I korrekturblokken kan så datatypen tilpasses DEF-avisningen eller den fysiske enhed (PHU xy) skal fjernes. Opstår alarmer under oversættelsen af en GUD- eller ACCESS-fil, korriger så GUD- eller ACCESS-definitionsfilen (DEF-filen).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12163	[Kanal %1:] Blok %2 Ændring af adgangsret er ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ændringen af adgangsrettigheder til systemvariablerne (med REDEF) er ikke tilladt i GUD-filerne. Det er kun muligt at ændre i ACCESS-filerne (_N_SYACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF og _N_UACCESS_DEF).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fjern REDEF-anvisningen i GUD-filen og indføj den i én af ACCESS-filerne.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12164	[Kanal %1:] Blok %2 adgangsbeskyttelsen er programmeret flere gange %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Dobbelt programmeret beskyttelsestrin
Forklaring:	Med sprogkommandoerne APW og APR programmeres også adgangsbeskyttelsen for delprogramadgangen som for BPI-adgangen. Med APWP og APRP fastlægges adgangsbeskyttelsen fra delprogrammet og med APWB og APRB adgangsbeskyttelsen via BPI-interfacet. Programmeres APW sammen med APWP eller med APWB eller programmeres APR sammen med APRP eller også APRB i en blok medfører dette en konflikt, da beskyttelsestrinordningen ikke længere er entydig.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Skal adgangsbeskyttelsen i delprogrammet og via BPI være af forskellig størrelse, må kun sprogkommandoerne APWP, APWB, APRP og APRB anvendes. Skal adgangsbeskyttelsen i delprogrammet og BPI være ens, kan den også programmeres med APW eller APR, dog må kommandoerne APWP og APWB eller APRP og APRB ikke programmeres i den samme blok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12170	[Kanal %1:] Sætning %2 Name %3 flere gange defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Symbol i blokken
Forklaring:	Symbolet, der ses i fejlmeldingen, blev allerede defineret i det igangværende hovedprogram. Brugerdefinerede identifikatorer kan forekomme flere gange, hvis der sker en multidefinition i andre (under)programmer, dvs. lokale variabler må defineres igen med det samme navn, når programmet forlades (underprogram) eller allerede er afsluttet. Dette gælder både for brugerdefinerede symboler (labels, variabler) og for maskinparametre (akser, DIN-adresser og G-funktioner).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Det symbol, der vises, er allerede gemt i back-uppen. Søg efter dette symbol i det aktuelle programs definitionsdel med programeditor. Det 1. eller 2. symbol skal have forskellige navne.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12180 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig sammenkædning af operatorer %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Sammenkædede operatorer

Forklaring: Operatorkæde er en skrivning af binære og unitære operatorer efter hinanden uden parentes.
Eksempel:

N10 ERG = VARA - (- VARB) ; korrekt

N10 ERG = VARA - - VARB ; forkert!

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Formuler udtrykket korrekt og entydigt med en parentes; dette forbedrer programmets klarhed og gør det læseligt.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12185 [Kanal %1:] Blok %2 En bit-kombination med %3 er ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Adressenavn

Forklaring: Det er ikke muligt at have en bitforbindelse under tildelingen til denne adresse. Bitforbindelser er kun tilladte for koblingsadresser (CPMBRAKE, CPMVDI og CPMAL).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet.

Hvis adressens datatype tillader en bitforbindelse, skrives adressens værdi i en variabel, udføres en bitforbindelse med variablerne og tildeles variablen til adressen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12190 [Kanal %1:] Sætning %2 For mange dimensioner ved variabler af typen FELD

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Felter med variabler af typen STRING må maksimalt være 1-dimensionel, men alle andre variabler maksimalt 2-dimensionel.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.

Korriger feltets definition, ved flerdimensionelle felter skal der evt. defineres et 2. todimensionelt felt, og arbejdes med det samme feltindeks.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12200	[Kanal %1:] Sætning %2 Symbol %3 kan ikke anlægges
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Symbol i blokken
Forklaring:	Symbolet, der skal oprettes med en DEF-anvisning, kan ikke oprettes, da: - det allerede er defineret (f.eks. som variabel eller funktion) - det interne lager ikke er tilstrækkeligt (f.eks. for store felter)
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør følgende kontroller: - Kontroller med teksteditorprogrammet, om navnet, der skal tildeles, allerede blev anvendt i den igangværende programcyklus (hovedprogram og indlæste underprogrammer). - Analyser de allerede definerede symbols lagerbehov og reducer dem evt, så der anvendes færre globale og flere lokale variable.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12205	[Kanal %1:] Blok %2 område angivelse mangler for GUD-området
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en definitionsanvisning til en GUD-variabel blev der ikke programmeret en områdeangivelse (NCK eller CHAN).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Områdeangivelsen til GUD-variabeldefinitionen tilføjes i GUD-definitionen. Under en definition af en GUD-variabel skal følgende syntaks overholdes: DEF <område> <datatype> <variabelnavn> f.eks. DEF NCK INT intVar1 DEF CHAN REAL realVar1
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12210	[Kanal %1:] Sætning %2 String %3 for lang
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = String i blokken
Forklaring:	- Under en definition af en variabel af typen STRING blev det forsøgt, at initialisere mere end 200 tegn. - Under en tildeling blev det fastslået, at stringen ikke passer i den anførte variabel. - I Synkronaktionerne blev der programmeret en string med mere end 31 tegn.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Vælg en kortere string eller opdel tegnkæden til 2 strings - Fastlæg større stringvariable - Begræns stringen til 31 tegn
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12220	[Kanal %1:] Sætning %2 Binær konstant %3 i string for lang
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Binære konstanter
Forklaring:	Under en initialisering eller værditilvisning af en variabel af typen STRING blev der fastslået mere end 8 bits som binære konstanter. DEF STRING[8] OTTO = "ABC'H55"B000011111'DEF"
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. I vinduet for alarmmeldingen ses altid de første tegn i en binær konstant, selv om de bits, der er for mange evt. findes på et senere tidspunkt. Kontroller derfor altid de samlede binære konstanter for forkerte værdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12230	[Kanal %1:] Sætning %2 Hexadecimalkonstant %3 i string for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Hexadecimalkonstant
Forklaring:	En string kan også indeholde bytes, som ikke svarer til tegn, der indtastes, eller som ikke findes på et tastatur med minimeret antal taster. Disse indtastes som binære eller hex-konstanter. De må kun indeholde hver en byte - skal altså være < 256, f.eks. N10 DEF STRING[2] OTTO=" 'HCA' 'HFE' "
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. I vinduet for alarmmeldingen ses altid de første tegn i en hexadecimalkonstant, selv om de decimaler, der er for mange evt. findes på et senere tidspunkt. Kontroller derfor altid de samlede hexadecimale konstanter for forkerte værdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12240	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjorientering %3 defineret flere gange
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Tekst
Forklaring:	I en DIN-blok kan der kun programmeres 1 værktøjsretning. Den kan enten fastlægges med de 3 Eulervinkler eller aksernes slutpunkter eller med retningsvektorer.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Da værktøjsretningen kan indstilles til 3 forskellige typer, vælges den mest fordelagtige. Programmer hertil adresserne og værditildelingene - alle andre retningsparametre skal fjernes. Akseslutpunkter (ekstra akser): A, B, C akseidentifikator, Eulervinkel: A2, B2, C2 retningsvektorer: A3, B3, C3
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12250	[Kanal %1:] Sætning %2 opstillet makro %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kilde-string
Forklaring:	Makroteknikken forsyner en 1-linie anvisning eller anvisningsfølge med en ny identifikator med nøgleordet DEFINE. I anvisningsfølgen må der ikke være yderligere makroer (indlejring). Eksempel: N10 DEFINE MAKRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2 F100
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Udskift indlejrede makroer med udskrevne programinformationer.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12260	[Kanal %1:] Sætning %2 for mange initialiseringsværdier angivet %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kilde-string
Forklaring:	Under en initialisering af et felt (feltdefinition og værditilvisning til enkelte feltelementer) er der flere initialiseringsværdier end feltelementer. Eksempel: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., {mere end 6 værdier})
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Kontroller NC-programmet, om: 1. antallet af feltelementer (n,m) er korrekt angivet ved feltdefinitionen (DEF INT FELDDNAME[n,m] f.eks. et felt med 2 linier og 3 spalter: n=2, m=3). 2. værditilvisning blev korrekt udført under en initialisering (værdierne for de enkelte feltelementer skilles ad med et komma, decimalpunktet ved variable af typen REAL).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12261	[Kanal %1:] Sætning %2 Initialisering af %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kilde-string
Forklaring:	Variabler fra frametypen kan ikke initialiseres under definitionen. Eksempel: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200) Ligeledes kan defaultværdier ikke programmeres under feltinitialiseringen per SET i programforløbet for akserne. En REDEF-instruktion med PRLOC er kun tilladt for settingparametre, men ikke for maskinparametre eller variable.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør en initialisering i egen blok i bearbejdningsdelen i et program: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200) Under anvendelse til aksevariable: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) erstattes med: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y Ændres forholdet for en GUD, LUD osv. med REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC skal maskinparameteren MD11270 \$MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK være lig med 1

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12270 [Kanal %1:] Sætning %2 Makronavn %3 allerede defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kilde-string makronavn

Forklaring: Makroens navn, der skulle vælges med anvisningen DEFINE, er allerede defineret i styringen som:
Makronavn
Nøgleord
Variabel
Projekteret identifikator

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
Vælg DEFINE-anvisningen med et andet makronavn.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12280 [Kanal %1:] Sætning %2 Maksimal makro-længde med %3 overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildestring

Forklaring: Anvisningsfølgen på den højre side af makroen er begrænset til 256 tegn. Alarmer udgives, hvis det forsøges, at definere en større tegnfølge i en makro (kun mulig med en RS232C-indtastning af NC-blokke, da kommunikationen mellem betjeningspanelet og NCK begrænser bloklængden til 242 tegn).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
Fordel de funktioner, der er defineret i makroen, på 2 makroer.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12290 [Kanal %1:] Sætning %2 Operationsvariabel %3 ikke defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildestring regnevariabel

Forklaring: Kun R-parametrene er fordefinerede som regnevariable - alle andre regnevariable skal defineres med en DEF-anvisning før de anvendes. Antallet af regneparametre defineres med en maskinparameter. Navnene skal være entydige og må ikke programmeres igen i styringen (undtagen: lokale variable).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.
Fastlæg den ønskede variabel i programmets definitionsdel (evt. i det program, der indlæses, hvis det skal være en global variabel).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12300 [Kanal %1:] Sætning %2 Call-by-reference-parameter mangler ved UP-kald %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildestring

Forklaring: Der blev angivet en formal REF-parameter (call-by-reference parameter) i underprogramdefinitionen, som ikke blev tilordnet en aktuel parameter under opkaldet.

Tilordningen sker ved en UP-indlæsning på baggrund af variabelnavnets position og ikke på baggrund af navnet!

Eksempel:

Underprogram: (2 call-by-value parameter X og Y,

1 call-by-reference parameter Z)

PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)

:

M17

ENDPROC

Hovedprogram:

N10 DEF INT X

N11 DEF INT Y

N11 DEF INT Z

:

N50 XYZ (X, Y) ;REF-parameter Z mangler

eller

N50 XYZ (X, Z) ;REF-parameter Y mangler!

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.

En variabel skal tilordnes alle REF-parametre (call-by-reference parametre) for underprogrammet under opkaldet.

"Normale" formale parametre (call-by-value parametre) skal ikke tilordnes en variabel; De fastlægges med 0.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12310 [Kanal %1:] Sætning %2 Akseparameter mangler ved procedurestart %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildestring

Forklaring:	Der mangler en AXIS-parameter under underprogrammets indlæsning, som iht. EXTERN-deklarationen bør være der. Brugerdefinerede underprogrammer (procedurer) gøres "kendte" med EXTERN-anvisningen, som har en parameteroverførsel. Procedurer uden parameteroverførsler kræver ingen EXTERN-deklaration. Eksempel: Underprogram XYZ (med formale parametre): PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B) EXTERN-anvisning (med variabeltyperne): EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) underprogramkald (med aktuelle parametre): N10 XYZ (, Y1, R_TISCH) Variablen X får værdien 0 Variablen Y får værdien fra variabelen Y1 og returnerer resultatet efter et UP-gennemløb til det program, der skal indlæses Variablen A for aksen i R_TISCH Variablen B mangler!
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Programmer manglende AXIS-parameter i opkald.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12320	[Kanal %1:] Sætning %2 Parameter %3 er ingen variabel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	En REF-parameter blev ikke tilordnet en variabel under et UP-kald, men derimod en konstant eller resultatet fra et matematisk udtryk, selvom kun variabelidentifikatorer er tilladte. Eksempler: N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) eller N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Fjern konstanten eller det matematiske udtryk fra NC-blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12330	[Kanal %1:] Sætning %2 parametertype %3 forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring

Forklaring:	Under opkaldet af en procedure (et underprogram) blev det fastslået, at aktualparameterens type ikke kan ændres til formalparameterens type. Der kan være 2 grunde: - Call-by-reference parameter: Aktualparameter og formalparameter skal være nøjagtig af samme type, f.eks. STRING, STRING. - Call-by-value parameter: Aktualparameter og formalparameter behøver ikke være ens, hvis en ændring principielt er muligt. I dette tilfælde er typerne dog generelt ikke forenelige, f.eks. STRING -> REAL. Oversigt over typekonverteringer: - fra REAL til: REAL: ja, INT: ja*, BOOL: ja1), CHAR: ja*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: - - fra INT til: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: hvis værdi 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: - - fra BOOL til: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja, CHAR: ja, STRING: -, AXIS: -, FRAME: - - fra CHAR til: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: ja, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: - - fra STRING til: REAL: -, INT: -, BOOL: ja2), CHAR: kun hvis 1 tegn, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: - - fra AXIS til: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: ja, FRAME: - - fra FRAME til: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: ja 1) Værdien <= 0 svarer til TRUE, værdien ==0 svarer til FALSE. 2) Stringlængde 0 => FALSE, ellers TRUE. *) ved en typeændring fra REAL til INT rundes der op ved en brudt værdi >=0.5, ellers rundes der ned.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Kontroller overførselsparameteren for UP-kaldet og definer afhængigt af anvendelsen som call-by-value eller call-by-reference parameter.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12340	[Kanal %1:] Sætning %2 Parametertal for stort %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Der blev overført flere parameter under en funktions eller en procedures (fastlagt eller brugerdefineret) opkald end fastlagt. Fastlagte funktioner og procedurer: Antallet af parametre er lagret i NCK. Brugerdefinerede funktioner og procedurer: Fastlæggelsen af parametertallet (med type og navn) sker under definitionen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Kontroller om den rigtige procedure/funktion blev indlæst. Programmer parametertallet iht. procedure/funktion.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12350	[Kanal %1:] Sætning %2 parameter %3 ikke længere mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Det blev forsøgt at omgå aktualparameteren, selv om den forinden liggende akseparameter ikke blev tilordnet. Under en procedure- eller funktionsopkald kan tildelingen af ikke nødvendige akseparameter bortfalde, hvis der ikke skal overføres yderligere parameter. Eksempel: N10 FGROU(X, Y, Z, A, B) ; maks. 8 akser mulige. Efterfølgende call-by-value parameter ville så blive fastlagt med nul, da den pladsafhængige tilordning pga. manglende akseparameter er gået tabt. Akserne, som kan udelades og efterfølgende parameter forekommer ikke ved fastlagte procedurer og funktioner.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Ved fastlagte procedurer og funktioner fjernes enten de efterfølgende parameter eller de forinden liggende akseparameter overføres. Ved brugerdefinerede procedurer og funktioner skal parameteroverførslen programmeres iht. anvisningerne i maskinfabrikantens programmeringsvejledning.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12360	[Kanal %1:] Sætning %2 Parameterets dimension %3 forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Kontroller følgende forkerte muligheder: - Aktuel parameter er et felt, men den formale parameter er en variabel - Aktuel parameter er en variabel, men den formale parameter er et felt - Aktuel og formal parameter er felter, men med dimensioner der ikke svarer til hinanden.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop-tasten og aktiver funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig på den forkerte blok. Korrigerer hovedprogrammet iht. den ovenstående fejlårsag.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12370	[Kanal %1:] Sætning %2 Værdiområde for %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Uden for et initialiseringsmodul blev en variabel forsynet med et værdiområde. Definitionen af programglobale variabler er kun tilladt i specielle initialiseringsmoduler. De kan forsynes med et værdiområde.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Fjern værdiområdeangivelsen (begyndende med nøgleordet OF) eller definer variabelen som global variabel i initialiseringsmodulet og forsyn det med et værdiområde.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12380	[Kanal %1:] Sætning %2 Maksimal hukommelsesstørrelse nået
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Datadefinitionerne i denne blok kan ikke foretages, da det maksimalt mulige lager, som er til rådighed til en back-up, er brugt eller fordi datamodulet ikke kan indeholde flere data. Alarmen kan opstå, hvis der forespørges flere underprogramkald efter hinanden, uden at der udføres en blok med maskinpåvirkning (bevægelse, dvæletid, M-funktion).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Reducer antallet af variabler, reducer felterne eller forstør back-uppens kapacitet. - Skal der indføres nye makrodefinitioner -> Forhøj MD18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS - Skal der indføres nye GUD-definitioner -> Kontroller MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK - Opstod der en fejl under bearbejdningen af et NC-program med LUD-definitioner eller når der anvendes cyklusprogrammer (parametrene gælder som LUD variabler i cyklusprogrammet), skal følgende maskinparameter kontrolleres: MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM, MD18242 \$MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE, MD18260 \$MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE, MD28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL, MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12390	[Kanal %1:] Sætning %2 Initialiseringsværdi %3 kan ikke omsættes
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Under en initialisering blev en variabel tildelt en værdi, som ikke svarer til variabelernes type - den kan heller ikke omsættes til variabelernes datatype. Oversigt over typekonverteringer: - fra REAL til:REAL: nej, INT: ja1), BOOL: ja, CHAR: ja2), STRING: - - fra INT til:REAL: ja, INT: nej, BOOL: ja, CHAR: ja2), STRING: - - fra BOOL til:REAL: ja, INT: ja, BOOL: nej, CHAR: ja, STRING: - - fra CHAR til:REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja, CHAR: nej, STRING: ja - fra STRING til:REAL: -, INT: -, BOOL: ja, CHAR: ja3), STRING: nej 1) Værdien <> 0 svarer til TRUE, værdien ==0 svarer til FALSE. 2) Stringlængde 0 => FALSE, ellers TRUE. 3) Hvis kun 1 tegn. Fra typen AXIS og FRAME og til typen AXIS og FRAME kan der ikke foretages en ændring.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Fastlæg variabeltypen således, at initialiseringsværdien kan tildeles eller - vælg en initialiseringsværdi iht. variabeldefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12400	[Kanal %1:] Sætning %2 Felt %3 element eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Følgende årsager er mulige: - Indeksliste ikke tilladt; der mangler et akseindeks - Feltindeks passer ikke til variabelernes definition - Det blev forsøgt, at få adgang til en variabel under en feltinitialisering end anført i standardadgangen vha. SET eller REP. Enkelttegn-adgang, framedel-adgang, udeladte indekser er ikke mulige. Et ikke eksisterende element blev adresseret under dette felts initialisering.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Feltinitialisering: Kontroller feltindeks for det adresserede element. Det 1. feltelement får indeks [0,0], det 2. [0,1] osv. Det højre feltindeks (spalteindeks) inkrementeres først. I den 2. række adresserede det 4. element så med indeks [1,3] (indekserne begynder med nul). Feltdefinition: Kontroller feltstørrelsen. Det 1. tal gengiver antallet af elementer i den 1. dimension (antal rækker), det 2. tal elementantallet i den 2. dimension (spalteantal). Der skal defineres et felt med 2 rækker og 3 spalter med angivelsen [2,3].
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12410	[Kanal %1:] Sætning %2 forkert indekstype ved %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Under tildelingen af en værdi til et element i en feltvariabel blev feltindekset angivet i en form, der ikke er tilladt. Som feltindeks (i firkantede parenteser) er kun følgende tilladt: - Akseidentifikator, hvis feltvariablen blev fastlagt som datatypen FRAME. - Integer-værdier for de andre datatyper.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Korrigér feltelementets indekser mht. variabeldefinitionen eller definer feltvariablen anderledes.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12420	[Kanal %1:] Sætning %2 Benævner %3 for lang
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Symbolet, der skal defineres eller det anførte hopmål henviser til et navn, som er længere end de tilladte 31 tegn.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Det symbol, der skal oprettes eller hopmålet ved programhop (label) skal vælges inden for systemaftalerne, dvs. navnet skal begynde med 2 bogstaver (det 1. tegn må ikke indeholde et "\$"-tegn) og må højst have 31 tegn.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12430	[Kanal %1:] Sætning %2 angivet indeks er ugyldigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under angivelsen af et arrayindeks (ved feltdefinitionen) blev der anvendt et indeks, som ligger uden for det tilladte område.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Angiv et feltindeks inden for det tilladte område. Værdiområde per feltdimension: 1 - 32 767.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12440 [Kanal %1:] Sætning %2 Maksimal antal formale parameter overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en definition af en procedure (et underprogram) eller under en EXTERN-anvisning blev der angivet mere end 127 formale parametre.

Eksempel: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Kontroller om virkeligt alle parameter skal overføres. Hvis ja, kan der udføres en reduktion af de formale parametre med en global variabel eller med R-parametre, eller ved at ensartede parameter samles i en array og overføres således.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12450 [Kanal %1:] Sætning %2 Label dobbelt defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Denne bloks label findes allerede.

Kompileres NC-programmet, oversættes hele programmet blok for blok. Derved registreres multibetegnelse sikkert, som ikke ubetinget skal være der ved en on-line kompilering. (Her kompileres kun det aktuelle programforløb, dvs. programforgreninger, som p.t. ikke gennemløbes, medtages ikke og kan derfor indeholde programmeringsfejl).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den blok, i hvilken det viste label forekommer 2. gang. Gennemse hovedprogrammet med editoren, hvor den søgte betegnelse forekommer 1. gang og foretag en ændring af én af de to navne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12460 [Kanal %1:] Sætning %2 Maksimalt antal symboler med %3 overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildestring

Forklaring: Det maks. antal variabeldefinitioner (GUD, LUD), makrodefinitioner, cyklusprogrammer eller cyklusparameter (PROC-anvisning), som styringens back-up kan indeholde, blev overskredet.

Opstår alarmer sammen med alarmer 15175, er der for lidt lager til rådighed til redigeringen af cyklusprogramdefinitionerne (PROC-anvisning).

Opstår alarmer sammen med alarmer 15180, fås navnet på den fil, der forårsager denne alarm (INI- eller DEF-fil). (navneopstillingen for INI-filer og disses betydning -> se dokumentationen til alarmer 6010)

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:	Reducer generelt antallet af symboler i det pågældende modul (evt. ved at bruge array-teknikken eller R-parametre), eller tilpas de pågældende maskinparametre (se nedenfor). MD28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL ved fejl i LUD modulerne (dvs. hvis der blev aktiveret flere variabeldefinitioner i det aktive hovedprogram, end MD tillader) GUD-datamodulerne kan forårsage fejl i forbindelse med en 'initial.ini Download' (f.eks. ved serieidriftsættelse) eller ved en selektiv aktivering med PI-service _N_F_COPY (aktiver GUD med HMI-dialogen). Henviser alarmen 15180 til en GUD-definitionsfil er MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK eller MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN indstillet til en for ringe værdi. Makroer indlæses ved POWER ON/NCK-RESET eller selektivt per PI-service _N_F_COPY (aktiver makroen med HMI-dialog). Henviser alarmen 15180 til en makrodefinitionsfil er MD18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS indstillet til en for ringe værdi. Cyklusprogramdefinitioner (PROC-anvisninger) indlæses på ny ved en POWER ON/NCK-RESET. I tilfælde af fejl kan det ses af parameteren %3, om cyklusprogrammets navn er årsagen til problemet - i så fald bør værdien i MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES forøges, eller om cyklus kaldparameters navn er årsagen til problemet - i så fald bør værdien i MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM forøges.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12470	[Kanal %1:] Sætning %2 G-funktion %3 er ukendt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Der er programmeret et ugyldigt eller ikke tilladt gruppenummer ved indirekte programmerede G-funktioner. Tilladte gruppenumre = 1. og 5 - maks. antal G-grupper. I den viste blok er der programmeret en ikke-defineret G-funktion. Kun "ægte" G-funktioner kontrolleres, som starter med adressen G, f.eks G555. "Kaldte" G-funktioner, såsom CSPLINE, BRISK o.a., fortolkes som underprogramnavne.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. På baggrund af maskinfabrikantens programmeringsvejledning skal det afgøres om den viste G-funktion ikke findes eller ikke er mulig, eller der blev udført en omkonfiguration af en standard G-funktion (eller OEM-ind sætning). Fjern G-funktionen i hovedprogrammet eller programmer et funktionskald iht. maskinfabrikantens programmeringsvejledning.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12475	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig G-funktionsnummer %3 programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = G-kodenummer
Forklaring:	Ved en indirekte G-kode programmering blev der programmeret et ikke tilladt G-funktionsnummer (parameter 3) for en G-gruppe. Kun de G-funktionsnumre, der er angivet i programmeringsvejledningen "Grundlæggende principper", kap. 12.3 "Liste over G-funktioner/strækningsbetingelser", er tilladte.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12480	[Kanal %1:] Sætning %2 underprogram %3 allerede defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Det navn, der er anvendt i PROC- eller EXTERN-anvisningen, er allerede defineret i en anden kaldbeskrivelse (f.eks. til cyklusser). Eksempel: EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Vælg et programnavn, som endnu ikke er anvendt som identifikator. (Teoretisk kunne parameterdeklarationen for EXTERN-anvisningen tilpasses til det eksisterende underprogram, for at undgå alarmmeldinger. Dog findes det så 2 gange helt identisk).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12481	[Kanal %1:] Blok %2 programattribut %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Atributten, der anvendes i PROC-anvisningen er ikke tilladt i det aktuelle bearbejdningsmodus. For eksempel må attributen SAVE ikke anvendes i en teknologicyklus.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Fjern derefter den ugyldige programattribut.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12490	[Kanal %1:] Blok %2 adgangsrettighed %3 blev ikke indstillet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Den ønskede adgangsberettigelse blev ikke indstillet. Den ønskede beskyttelsestrin ligger uden for det tilladte værdiområde eller en ændring af beskyttelsestrinet er ikke tilladt. Det er kun tilladt at ændre beskyttelsestrinet, hvis: 1. Det momentane beskyttelsestrin er det samme som eller over det oprindelige, og 2. det nye beskyttelsestrin skal ligge under det oprindelige fastlagte. Alarmer opstår også, hvis adgangsberettigelsen skal ændres for et brugermodulet, som ikke forefindes. De store talværdier angiver de lavere beskyttelsestrin. De nederste 4 trin (fra 7 til 4) svarer til nøgleafbryderpositionerne - de øverste 4 trin er forbundet med 4 passwords.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Tast: Tryk på NC-stop og og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.

- Anvend REDEF-anvisningen kun i INITIAL_INI-modulet
- Indstil det aktuelle beskyttelsestrin med betjeningspanelet til det trin, som variabelen har med det højeste trin.
- Programmer beskyttelsestrinet inden for det godkendte værdiområde
- Programmer kun de nye beskyttelsestrin til at være lavere end de gamle værdier

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12495 [Kanal %1:] Blok %2 Ændring (definition) af dataklasse %3 er ikke tilladt her

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Dataklasse

Forklaring: Dataklassens ændring er ikke mulig i denne ACCESS-fil eller definitionen i denne GUD-fil (filnavn se alarm 15180) er ikke mulig.

Den nye dataklassens prioritet skal være mindre eller lig med definitionsfilens. Dvs. DCS må kun programmeres i SGUD (SACCESS), DCM ikke i UGUD og GUD9 (UACCESS), DCU ikke i GUD9. DCI er tilladt i alle GUD- og ACCESS-filer.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer dataklassen inden for det område, der er tilladt for denne GUD- eller ACCESS-fil.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12500 [Kanal %1:] Sætning %2 I dette modul er %3 ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildestring

Forklaring: Det viste nøgleord må ikke anvendes i denne modultype og på dette sted (som moduler anses alle filer der modtages i NCK).
Modultyper:

Programmodul

indeholder et hoved- eller underprogram

Filmodul

indeholder makro- eller variabeldefinitioner og evt. en M-, H- eller E-funktion

Initialiseringsmodul

indeholder kun udvalgte sprogelementer til en datainitialisering

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.

Fjern det viste sprogelement (nøgleord) med dets parametre i modulet og indføj det i det fastlagte modul.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12510 [Kanal %1:] Sætning %2 For mange maskindata %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildesymbol

Forklaring:	I hovedprogrammet, i maskinparameterfilen (..._TEA) samt i initialiseringsfilen (..._INI) må der maksimalt anvendes 5 maskinparametre pr. blok. Eksempel: N ... N 100 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20 N ...
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Opdel hovedprogramblokken i flere blokke - Anvend evt. lokale variabler for at gemme mellemresultater
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12520 [Kanal %1:] Sætning %2 For mange værktøjdata %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	I hovedprogrammet, i værktøjsskorrekturfilen (..._TOA) samt i initialiseringsfilen (..._INI) må der maksimalt anvendes 5 maskinparametre pr. blok. Eksempel: 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 ...
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Opdel hovedprogramblokken i flere blokke - Anvend evt. lokale variabler for at gemme mellemresultater
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12530 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig indeks ved %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Det blev for makrodefinitioner forsøgt, at definere en G-funktion med mere end 3 decimaler eller en M-funktion med mere end 2 decimaler som makroens identifikator. Eksempel: _N_UMAC_DEF DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234 DEFINE M333 AS M03 M50 M99 : M17

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tast: Tryk på NC-stop og aktiver funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig på den forkerte blok. Foretag en ændring af makrodefinitionen iht. programmeringsvejledningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12540	[Kanal %1:] Sætning %2 Sætning for lang eller for kompleks
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den maksimale, interne bloklængde efter en translatorbearbejdning må ikke overskride 256 tegn. Efter fastlæggelsen af f.eks. flere makroer i en blok eller en multiple forgrening kan denne grænse blive overskredet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Opdel programblokken i flere delblokke.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12550	[Kanal %1:] Blok %2 Navn %3 vides ikke eller er ikke defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Den angivne identifikator vides ikke eller blev endnu ikke defineret før anvendelsen. En definerbar identifikator kan være: Makro: GUD, LUD, programnavn eller en programparameter
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Korriger det anvendte navn (skrivefejl) - Kontroller definitionen af variabler, underprogrammer og makroer - Deklarer underprogrammet med EXTERN, indlæs underprogrammet i SPF-dir - Kontroller interfacedefinitionen fra underprogrammet - Kontroller optionerne. Se også MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12551	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Funktion ikke til rådighed
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Bevægelsessynkronaktion: Denne funktion er ikke til rådighed for dette system.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning:

- Korriger det brugte navn (skrivefejl)
- Anvend et nyere softwaresystem til reducerede funktioner
- Kontroller definitionen for variable, underprogrammer og makroer
- Erklær et underprogram med EXTERN, indlæs underprogram i SPF-Dir
- Kontroller interfacedefinitionen for underprogrammet

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12552 [Kanal %1:] Sætning %2 V-/magasin-OEM-parameter ikke defineret. Option ikke sat.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede systemvariabel \$TC_...Cx findes ikke i styringen.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

- Korriger det anvendte navn (skrivefejl)
- \$TC_DPCx, \$TC_TPCx, \$TC_MOPCx, \$TC_MAPCx, \$TC_MPPCx, \$TC_DPCsx, \$TC_TPCsx, \$TC_MOPCSx, \$TC_MAPCSx, \$TC_MPPCSx; med x=1,...10
- det er værktøjets, magasinernes OEM-parametre, den tilhørende maskinparameterværdi er < 10 eller optionen 'VTS OEM-parameter' er ikke programmeret.
- Anvend et korrekt parameternummer eller - skal navnet forblive sådan - indstil maskinparameterkorrektoren (se MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)
- Kontroller optionen (maskinparametrene er kun aktiv med frigivet option)

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12553 [Kanal %1:] Blok %2 navn %3 option/funktion ikke aktiveret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildesymbol

Forklaring: Optionen (hvis MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) eller NC-funktionen (hvis MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3)
som hører til denne sprogkommando, er ikke aktiv.
Sprogkommandoens navn kendes dog.

Enhver programmering med denne sprogkommando afvises med denne alarm.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok.

- Korriger det anvendte navn (ved skrivefejl)
- Aktiver NC-funktionen (hvis der blev programmeret en sprogkommando for en ikke aktiv funktion).
- Frigiv den nødvendige option (hvis der blev programmeret en sprogkommando for en ikke aktiv funktion).

Se også MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12554	[Kanal %1:] Blok %2 erstatningscyklus %3 mangler for fordef. procedure
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Cyklusnavn
Forklaring:	Overskrivningscyklussen, der skal indlæses i stedet for den fastlagte procedure, findes ikke / kendes ikke i styringen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Korriger det anvendte navn på den fastlagte procedure (skrivefejl) - eller indlæs overskrivningscyklussen i en af cyklusbibliotekerne (+ varmstart).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12555	[Kanal %1:] Blok %2 funktionen er ikke til rådighed (identifikation %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Finregistrering
Forklaring:	Benævneren er ikke til rådighed for dette system.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Korriger det anvendte navn (skrivefejl) - Anvend et bedre softwaresystem ved en ringere funktion - Kontroller definitionen af variabler, underprogrammer og makroer - Deklarer underprogram med EXTERN, indlæs underprogram i SPF-DIR - Kontroller interfacedefinitionen for underprogrammet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12556	[Kanal %1:] Sætning %2 navn %3 Navnet kendes allerede
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Navnet på symbolet der skal oprettes er en del af NC-sprogomfanget og kendes derfor allerede. Selv om NC-funktionen ikke er aktiv, kan dette navn ikke anvendes til GUDs, makroer og PROC definitioner.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. - Korriger det anvendte navn (skrivefejl) - Med maskinparameteren MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 eller 4 oprettes kun sprogkommandoer, hvis option er programmeret eller hvis funktion er aktiveret
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12560	[Kanal %1:] Sætning %2 programmeret værdi %3 uden for de tilladte grænser
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Under en værditildeling blev det tilladte værdiområde for datatypen overskredet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten, og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Udfør en værditildeling inden for de enkelte datatypers værdiområde, anvend evt. en anden type, for at forøge værdiområdet, f.eks. INT ->REAL. Værdiområder for de enkelte variabeltyper: - REAL: Egenskab: Brudte tal med dec.-pkt., værdiområde: +/- (2,2*10e-308 ... 1,8*10e308) - INT: Egenskab: Hele tal med fortegn, værdiområde: -2147483648 ... +2147483647 - BOOL: Egenskab: Sandhedsværdi FALSE, TRUE, værdiområde: 0,1 - CHAR: Egenskab: 1 ASCII-tegn, værdiområde: 0-255 - STRING: Egenskab: Tegnfølge (maks. længde afhængigt af variabler), værdiområde: 0-255 - AXIS: Egenskab: Akseadresser, værdiområde: kanalakseidentifikator - FRAME: Egenskab: Geometriske oplysninger, værdiområde: ---
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12571	[Kanal %1:] Sætning %2 %3 ugyldig i bevægelsessynkronaktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Den anførte fordefinerede programkommando %3 er ikke tilladt i en blok med bevægelsessynkronaktioner. Den kan kun stå i en "normal" blok.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12572	[Kanal %1:] Sætning %2 %3 kun tilladt i bevægelsessynkronaktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Den anførte fordefinerede programkommando %3 er kun tilladt i blokke med bevægelsessynkronaktioner. Den må ikke stå alene i en "normal" blok.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12573	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: Call-by-reference parameter ikke tilladt %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildetekst-område
Forklaring:	Call-by-reference parametre (nøgleord VAR) er ikke mulige ved teknologicyklusser.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger PROC-anvisning for teknologicyklusser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12580	[Kanal %1:] Sætning %2 %3 ugyldig for tildeling i bevægelsessynkronaktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Den viste variabel må ikke skrives i en bevægelsessynkronaktion. Her er kun udvalgte variabler tilladte, f.eks. DO \$AA_IW[X]=10.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet. Kun særlige variabler er tilladte under en bevægelsessynkronaktion. F.eks. \$AA_IM, \$AC_DTGPB
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12581	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig læse-adgang for %3 i bevægelsessynkronaktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Den viste variabel må ikke stå som en online variabel, der skal læses, i en bevægelsessynkronaktion, dvs. 1. Den viste variabel må ikke stå i den venstre side i sammenligningen i en bevægelsessynkronaktion. Her er kun udvalgte variabler tilladte, f.eks. WHEN \$AA_OVR == 100 DO 2. Den viste variabel må ikke anvendes som en \$\$-variabel i en bevægelsessynkronaktion, f.eks. WHEN \$AA_IM[X] >= \$P_AD[1] DO ... DO \$AC_VC = \$\$P_F 3. Den viste variabel må ikke programmeres som en parameter i en synkronprocedure, der fortolkes online, f.eks. DO SYNFACT(1, \$AC_PARAM[0], \$SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12582	[Kanal %1:] Sætning %2 Feltindeks %3 forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol

Forklaring:	\$A- eller \$V-variablerne fortolkes i bevægelsessynkronaktionerne i realtid, dvs. i interpolationstakt. Alle andre variable (f.eks. brugerdefinerede variable) beregnes stadig under en blokprogrammering. Det er ikke tilladt at indekseres indekset for en variabel med en realtidsvariabel til blokprogrammeringen. Eksempel: <pre>DEF INT INPUT[3] WHEN \$A_IN[1] == INPUT[\$A_INA[1]] DO ...</pre> Den lokalt definerede variabel INPUT må ikke indekseres med en realtidsvariabel. Programkorrektur: <pre>WHEN \$A_IN[1] == \$AC_MARKER[\$A_INA[1]] DO ...</pre>
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet: Anvend realtidsvariable.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12583	[Kanal %1:] Sætning %2 Variabel %3 ingen systemvariabel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Kun særlige systemvariable er tilladte i bevægelsessynkronaktioner på den venstre side af sammenligningen, ved tildelt variabel som indgangs- eller hændelsesvariabel fra SYNFACT samt som indgangsvariabel ved PUTFTOCF. For disse er en realtidsadgang mulig. Den programmerede variabel er ingen systemvariabel. Eksempel: <pre>DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFACT(2,OTTO, \$MN,...); lokal variabel eller maskinparameter er ikke tilladte som parameter ved SYNFACT.</pre>
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet. Lokale variable eller maskinparametre er ikke tilladt som parameter ved SYNFACT.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12584	[Kanal %1:] Sætning %2 Variabel %3 kan ikke læses bevægelsessynkront
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Kun særlige systemvariable er tilladte i bevægelsessynkronaktioner på den venstre side af sammenligningen som indgangsvariabel på SYNFACT samt som indgangsvariabel ved PUTFTOCF. For disse er en bevægelsessynkron adgang mulig. Eksempel: <pre>PUTFTOCF(1, \$AA_OVR, 2, 1, 2)</pre> Variablen \$AA_OVR er ikke tilladt her.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet. Kun særlige variable er tilladte for funktionerne SYNFACT og PUTFTOCF. F.eks. \$AC_DTGPW.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12585	[Kanal %1:] Sætning %2 Variabel %3 kan ikke ændres bevægelsessynkront
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Kun særlige variable er tilladte under tildelingen i bevægelsessynkronaktioner og hændelsesvariable for SYNFACT. For disse er en realtidssynkron adgang mulig. Eksempel: WHEN \$AA_IM[AX1]>= 100 DO \$AC_TIME=1000. Variablen \$AC_TIME (tiden fra blokstart) kan ikke skrives
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet. Kun særlige variable er tilladte for funktionen SYNFACT, ved hvilke en realtidssynkron adgang er mulig.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12586	[Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: Typekonflikt ved variabelt %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Kildesymbol
Forklaring:	Til online-variable \$A.. eller \$V.., som fortolkes eller beskrives i interpolationstakt, er en typekonvertering ikke mulig. Kun variable med lignende typer kan forbindes med eller tildeles hinanden. Eksempel 1: WHENEVER \$AA_IM[X] > \$A_IN[1] DO ... En onlinevariabel af typen REAL (aktuel værdi) kan ikke sammenlignes med en variabel af typen BOOL (digital indgang) Med følgende ændring er forløbet muligt: WHENEVER \$AA_IM[X] > \$A_INA[1] DO ... Eksempel 2: WHENEVER ... DO \$AC_MARKER[1]=\$AA_IM[X]-\$AA_MM[X] Forbedring: WHENEVER ... DO \$AC_PARAM[1]=\$AA_IM[X]-\$AA_MM[X]
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram: Anvend variable af samme type.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12587	[Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: operation/funktion %3 ugyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Operator/funktion
Forklaring:	Den anførte funktion/den anførte operator må ikke anvendes til at forbinde realtids-variable i bevægelsessynkronaktioner. Følgende operatører/funktioner er tilladte: - == >= <= > < <> + - * / - 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
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12588 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: Adresse %3 ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer
%3 = Adresse

Forklaring: - Den anførte adresse kan ikke programmeres i bevægelsessynkronaktioner. Eksempel: ID = 1 WHENEVER \$A_IN[1]==1 DO D3
- Værktøjsskæret kan ikke ændres fra bevægelsessynkronaktioner.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12589 [Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: Variabelt %3 ikke tilladt ved modal-ID

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer
%3 = Variabelnavn

Forklaring: Modal ID i bevægelsessynkronaktionerne må ikke dannes af en online-variabel.
Eksempler:
ID=\$AC_MARKER[1] WHEN \$a_in[1] == 1 DO \$AC_MARKER[1] = \$AC_MARKER[1]+1
Dette kan rettes til på følgende måde:
R10 = \$AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN \$a_in[1] == 1 DO \$AC_MARKER[1] = \$AC_MARKER[1]+1
ID for en synkronaktion er altid fast, den kan ikke ændres interpolationstakt.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogram: Erstat online-variablerne med en regnevariabel.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12590 [Kanal %1:] Sætning %2 globale brugerdata kunne ikke sættes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Globale brugerdatamoduler kunne ikke oprettes, da brugermodul for de globale brugerdata ikke forefindes.
Antallet af globale brugermoduler fastlægges i MD18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Derved svarer _N_SGUD_DEF til modul 1, _N_MGUD_DEF til modul 2, _N_UGUD_DEF til modul 3, _N_GUD4_DEF til modul 4 etc.
I directory _N_DEF_DIR er der en fil med definitioner for globale brugerdata, hvis modulnummer er større end det antal moduler der er angivet i MD.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Forhøj MD18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12600	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig liniekontrolsum
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer
Forklaring:	Der blev registreret en ugyldig liniechecksum under elaboreringen af en INI-file eller under bearbejdningen af en TEA-file.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger INI-filen eller MD og opret ny INI-file (via 'upload').
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
12610	[Kanal %1:] Sætning %2 Enkelttegnsadgang ved call-by-reference-parameter ikke mulig %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Det blev forsøgt at anvende en enkelttegnsadgang til en call-by-reference-parameter.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Mellemlagring af enkelttegn i brugerdefineret CHAR-variabel og overfør dette.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12620	[Kanal %1:] Blok %2 Enkelttegnsadgang til denne variabel ikke mulig %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildestring
Forklaring:	Variabelen er intet brugerdefineret variabel. Enkelttegnsadgangen er kun tilladt for brugerdefinerede variable (LUD/GUD).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Mellemlagring af brugerdefineret STRING-variabel, bearbejd og indrul dette.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12630	[Kanal %1:] Sætning %2 Udtræksetiket/label i kontrolstrukturen ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer
Forklaring:	Blokke med kontrolstrukturer (FOR, ENDIF, etc.) kan ikke skjules og må ikke indeholde labels.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram: Gendan afskærmnings ID med IF-forespørgsel. Skriv label alene i blokken før kontrolstruktur-blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12640	[Kanal %1:] Sætning %2 Indlejrings-konflik ved kontrolstrukturerne
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer
Forklaring:	Fejl i programforløbet: Åbnede kontrolstrukturer (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) afsluttes ikke eller der er ingen sløjfestart til den programmerede sløjfeende. Eksempel: LOOP ENDIF ENDLOOP
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet således at alle åbnede kontrolstrukturer også afsluttes.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
12641	[Kanal %1:] Sætning %2 Maksimal indlejringsdybde kontrolstrukturer overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer
Forklaring:	Maks. forgreningsdybde af kontrolstrukturer (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) overskredet. Den maks. forgreningsdybde udgør p.t. 8.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Fjern evt. dele til et underprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
12650	[Kanal %1:] sætning %2 Aksebenævner %3 forskellig i kanal %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Kildesymbol %4 = Kanalnummer med afvigende aksedefinition
Forklaring:	I cyklusser, der forbehandles ved power on, må der kun anvendes geometri- og kanalaksebenævnerne, som findes i alle kanaler med samme betydning. Aksebenævneren findes i forskellige kanaler med forskellige akseindizes. Aksebenævnerens definition sker med maskinparameteren MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB og MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Eksempel: C er i kanal 1 den 4. og i kanal 2 den 5. kanalakse. Anvendes aksebenævneren C i en cyklus, som forbehandles ved power on, udgives denne alarm.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Foretag ændring af maskinparametrene: Benævneren for geometri- og kanalakserne vælges ens for alle akser. Eksempel: Geometriakserne hedder for alle akser X, Y, Z. Disse må også programmeres direkte i de forbehandlede cykler. 2. Aksen må ikke programmeres direkte i cyklus, men defineres som parameter af typen axis. Eksempel: Cyklus-definition: PROC BOR(AXIS BOREAKSE) G1 AX[BOREAKSE]=10 F1000 M17 Kald fra hovedprogram: BOR(Z)
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

12660	[Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: Variabelt %3 reserveret til bevægelsessynkronaktioner og teknologyklusser
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Variabelnavn
Forklaring:	Den viste variabel må kun anvendes i bevægelsessynkronaktioner eller teknologyklusser. '\$R1' må for eksempel kun stå i bevægelsessynkronaktionerne. I normale hovedprogrammer programmeres R-parametre med R1.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12661	[Kanal %1:] Sætning %2 Teknologyklus %3: Yderligere underprogramkald ikke mulige
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer %3 = Navnet på teknologyklus-kaldet
Forklaring:	Det er ikke muligt at kalde et underprogram eller en yderligere teknologyklus i en teknologyklus.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12700	[Kanal %1:] Sætning %2 Konturtrækprogrammering ikke tilladt, da modalt underprog. aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er programmeret en blok med konturtræk i en ekstern sprogmodus og samtidig er en modal cyklus aktiv. Der må ikke anvendes konturtrækprogrammeringer i en ekstern sprogmodus pga. ikke entydige adressetilordninger (f.eks. R = radius for konturtræk eller returplan for borecyklus), når en modal cyklus er aktiv.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12701	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig interpolationstype for kontur aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I en konturtrækblok er G01 ikke aktiv som interpolationsfunktion. I en konturtrækblok skal der altid vælges en interpolation af lige linie med G01. G00, G02, G03, G33 etc. er ikke tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Programmer den rette linies interpolation G01.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12710	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig sprogelement i ekstern sprogmodus
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det programmerede sprogelement er ikke tilladt i den eksterne sprogmodus eller er ukendt. Kun sprogelementer fra siemensmodus er tilladt i den eksterne sprogmodus, som anvendes til underprogramkald (undtagen Lxx) og sprogkonstruktioner til programdelsgentagelser med REPEAT (UNTIL).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet. Kontroller om sprogkommandoen findes i siemensmode. Skift til siemensmode med G290. Programmer kommandoen i den næste blok og skift i den efterfølgende blok så igen til ekstern sprogmodus.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12712	[Kanal %1:] Blok %2 Ekstern sprogmodus ikke aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det er ikke muligt at skifte til ekstern sprogmodus. Brugen af den eksterne sprogmodus skal først konfigureres (se MD18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ændr hovedprogram. Konfigurer eksternt sprogmodus.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12720	[Kanal %1:] Sætning %2 Programnummer for makrokald (G65/G66) mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke defineret et programnummer under et makrokald med G65/G66. Programnummeret skal programmeres med adressen "P".
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12722	[Kanal %1:] Sætning %2 Flere ISO_2/3-makro- eller cykluskald i sætningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Er der programmeret både cyklus- og makrokald i en blok, f.eks. cykluskald med G81 - G89 sammen med en M-makro i blokken eller G65/G66 - makrokald sammen med M-makroer i blokken. G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 funktionerne (ISO-mode) medfører ligeledes underprogramkald. Der må altid kun stå et makro- eller cykluskald i en NC-blok.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver de modale cyklusser eller modale makrokald, hvis én af de ovenstående G-funktioner er programmeret.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12724	[Kanal %1:] Sætning %2 Ingen radius ved cylinderinterpolations-valg/-fravalg programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af G07.1 (cylinderinterpolation TRACYL) blev der ikke programmeret en cylinderradius. Cylinderinterpolationens (TRACYL) vælges med G07.1 C <cylinderradius>, og deaktiveres med G07.1 C0. For "C" skal rundaksens navn, der er defineret i TRACYL-maskinparametrene, programmeres.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer cylinderradius under rundaksens navn for cylinderinterpolationen i G07.1-blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12726	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig niveauvalg med parallelle akser
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I en blok med et planvalg (G17 - G19) må der ikke programmeres en basisakse i koordinatsystemet sammen med dens overordnede parallelle akse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer enten basisaksen i koordinatsystemet eller den overordnede parallelle akse ved planvalget med G17, G18, G19.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12728	[Kanal %1:] Sætning %2 Afstanden for tvillingrevolverhoved ikke sat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsafstand for det dobbelte revolverhoved i SD42162 \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST er 0.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast værktøjsafstanden for det dobbelte revolverhoved i SD42162 \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
12730	[Kanal %1:] Sætning %2 ingen gyldige transformations-maskindata parametret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Maskinparametrene MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 \$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] er forkert indstillet for G07.1, G12.1.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indføj en gyldig transformationskarakteristik for TRACYL i MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1 og nummeret på rundaksen i MD24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] eller MD24210 \$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12740 [Kanal %1:] Sætning %2 modal makrokald %3 ikke mulig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kilde-string
Forklaring:	Når en modal makro indlæses, må en modal makro, modal cyklus eller et modalt underprogram ikke være aktivt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12750 [Kanal %1:] Blok %2 T-opdeling ikke mulig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	ISO mode turning: T-programmeringen er ikke mulig, da T-ordet ikke kan deles entydigt i værktøjsnummer og korrekturnummer. T-ordets opdeling fastlægges med maskinparameteren 10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO og 10889 \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Dog må kun én af de to funktioner være aktiv, og der skal være mindst én funktion aktiv. Alarmer opstår, når ingen funktion er aktiv (begge MD'er = 0) eller når begge funktioner er aktive (begge MD'er <> 0).
Reaktion:	Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas maskinparametrene 10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO eller 10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Der skal være mindst én funktion aktiv, men begge funktioner må ikke være aktive på samme tid.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12755 [Kanal %1:] Blok %2 formatering %3 ikke mulig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Forkert formatinstruktion
Forklaring:	Formatinstruktionen, der er programmeret med ISOPRINT-kommandoen, er ikke korrekt: - der anvendes forskellige formatinstruktioner %m.nP og %.nP - der anvendes en anden formatinstruktion end %P
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Korriger ISOPRINT kommandoen - Inden for en ISOPRINT kommando kan der kun anvendes formatinstruktioner af den samme type %m.nP eller %.nP
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

12770 [Kanal %1:] Blok %2 Konvertering ikke mulig. Fejlkode %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlårsag
-------------------	--

Forklaring:	Der blev fastslået en fejl, da et hovedprogram blev konverteret med funktionen G-kodekonverter. - Fejlårsag: 1 = Intet jobshop-program. Konvertering kun tilladt for jobshop-programmer - 2 = Der blev overgivet en LUD-call by reference-variabel som overgivelsesparameter til en forud fastlagt funktion eller til en cyklus, der ikke kan konverteres - 3 = G-kodekonverteringen er kun mulig i modus AUTO - 4 = Det blev forsøgt at udføre en konvertering i ISO-mode, (kontroller G291, \$MC_GCODE_RESET_VALUES[46]) - 5 = Ved udlæsningen til traceprogrammet, var der ikke nok hukommelse, derfor blev traceprogrammet slettet.
Reaktion:	Alarmvisning. Ingen alarmreaktion.
Afhjælpning:	Aktiver ikke G-kodekonverteren i ISO-mode
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

12780	[Kanal %1:] Blok %2 Anvisning %3 ikke tilladt ved forudoversættelsen af programmet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kildetekst-område
Forklaring:	I oversættelsesmode er ikke alle anvisninger tilgængelige. Den ikke-tilladte stemmekommando vises i alarmteksten.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger delprogram. Ved ekstern-anvisning: - læg underprogrammet i cyklusbiblioteket _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR eller _N_CST_DIR - Hvis bittet 0 i MD10700 \$MN_PREPROCESSING_LEVEL = 1 (defaultværdi), så er EXTERN-anvisningen ikke længere nødvendig
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

14000	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig filende
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Alarmen 14000 blev udlæst i følgende situationer: - Delprogrammet blev ikke afsluttet med M30, M02 eller M17. - Start fra ekstern: Download blev afbrudt (fordi HMI f.eks. blev slukket) - Start fra ekstern: REPEAT-sløjfen ligger ikke fuldstændigt i genladningsbufferen
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Afslut delprogrammet med M30, M02 eller M17, og start delprogrammet. - Start fra ekstern: Hvis download for det valgte program blev afbrudt, så vælges defaultprogrammet _N_MPF0 automatisk med reset. Derefter skal brugerprogrammet vælges igen. - Start fra ekstern med REPEAT-kommando: Erstat REPEAT-sløjfe med EXTCALL-kald.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14001	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig setningsende
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Efter en systemintern datamanipulation (f.eks. efter indlæsning fra ekstern) kan en delfile afsluttes, uden at det sidste tegn skal have LF.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udlæs hovedprogrammet, foretag en ændring heraf med teksteditoren (f.eks. indføj et blanktegn eller kommentar før den viste blok, så der fås en ændring i hovedprogrammet, når det genindlæses).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14004	[Kanal %1:] Program %2 kan ikke starte pga. kanalspecifik startspærre
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = (sti med programnavn)
Forklaring:	Det valgte program %2 i kanal%1 kan ikke udføres, da der er sat en kanalspecifik startspærre for denne kanal. Baggrund: Når ShopMill- eller ShopTurn-programmer vælges samt ændres, udføres en konsistenskontrol for de indtastede parametre af HMI. I denne tid forhindres bearbejdningen af det valgte NC-program af en såkaldt "kanalspecifik startspærre" fra HMI. Afvises NC-start pga. den kanalspecifikke startspærre, udløses alarm 14004 afhængigt af MD 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 15. Alarmer udløses også under en bloksøgning, men afhænger så ikke af MD 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 15.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag NC-start
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

14005	[Kanal %1:] Blok %2 program %3 programspecifik startspærring er installeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Programnavn
Forklaring:	Programmet %3 kan ikke udføres, da der er programmeret en programspecifik startspærring for denne fil. Baggrund: Når ShopMill- eller ShopTurn-programmer er blevet ændret, udføres en konsistenskontrol for de indtastede parametre af HMI. I denne tid forhindres bearbejdningen af det valgte NC-program af en såkaldt "programs specifik startspærre" fra HMI. Udløses NC-start under kontrollen, udføres start ikke, og alarm 14005 udløses afhængigt af MD 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6. Alarmer 14005 udløses også, når hovedprogrammets bearbejdning møder et underprogram, for hvilket filattributen "Startspærre" er sat. Programbearbejdningen kan startes med NC-start efter kontrollen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag NC-start
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14006	[Kanal %1:] Akse %2 ugyldigt programnavn %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Programnavn
Forklaring:	Under valg eller indlæsning af et NC-program blev det fastslået at programmets navn ikke svarer til NC-konventionerne: - Programnavnets maksimale længde uden præfiks _N_ og suffiks _MPF / _SPF må ikke overskride 24 tegn, da programnavnet ellers forkortes i BTSS-variablerne.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: - Forkort programmets navn
 - Undertryk alarmen med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 9

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

14007 [Kanal %1:] Blok %2 Program %3 redigeres

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Programnavn

Forklaring: Programmet %3 kan ikke udføres, da det spærres af en anden applikation, f.eks. HMI-editor.
 Baggrund: Programmet %3 ligger på et eksternt medium (CF-kort, netværkfejl, USB-device) og skal startes herfra i EES-modus (Execution from External Storage). Programmet kan dog ikke startes op, da en anden applikation, f.eks. HMI-editoren, er åbnet til skrivning, og der blev sat en WRITE-lock for denne fil.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Luk applikationen, som har sat WRITE-lock, dvs. f.eks. HMI-editoren, og fortsæt programbearbejdningen med NC-start.
Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14009 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig programsti %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Programsti

Forklaring: Hovedprogramkommandoen CALLPATH blev indlæst med en parameter (programsti), som henviser til et ikke eksisterende directory i NCK-filsystemet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag en ændring af CALLPATH-anvisningen således, at parameteren indeholder hele stinavnet for det indlæste directory.
 - Indlæs det programmerede directory i NCK-filsystemet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14010 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig default-parameter ved UP-kald

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Parametre blev udeladt under et underprogramkald med parameteroverførsel; parametrene kunne ikke erstattes af defaultparametre (call-by-reference parameter eller parameter af typen AXIS. De øvrige manglende parameter fastsættes med værdien 0 eller ved frames med en standardframe).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Under et underprogramkald skal de manglende parameter tildeles værdier.
Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14011 [Kanal %1:] Sætning %2 Program %3 eksisterer ikke eller redigeres

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Programnavn

Forklaring:	Et underprogramkald blev afbrudt, fordi det forespurgte underprogram ikke kunne åbnes. Underprogramkald kan ske med - Underprogram identifikator - CALL / PCALL / MCALL kommando - SETINT-kommando - M/T-funktionserstatning - Hændelsesstyret programkald (PROG_EVENT) - Vælg af et PLC-ASUP via PI "_N_ASUP_" eller FB-4 - PLC-ASUP kald via interrupt-interface (FC-9) Der er forskellige årsager til alarmer: - Underprogrammet er ikke i hovedprogramlageret - Underprogrammet er ikke i søgestien (valgt bibliotek, _N_SPF_DIR eller cyklusbiblioteker _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR) - Underprogrammet er ikke frigivet eller redigeres - Forkert absolut stiangivelse i underprogramkald: Eksempler på komplette stiangevise: /_N_directoryNavn_DIR/_N_programNavn_SPF eller /_N_WKS_DIR/_N_wpdNavn_WPD/_N_programNavn_SPF. directoryNavn: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (fastlagte directories). wpdNavn: brugerspecifik identifikator på arbejdsstykkedirectories (maks. 24 tegn). ProgramNavn: Underprogrammets navn (maks. 24 tegn) - Et reloadbuffer blev indlæst som underprogram til start fra ekstern. NB: Ukendte identifikatorer (string), som står alene i en hovedprogramlinie, fortolkes som underprogramkald.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller at underprogrammet (alarmparameter %3) - findes i hovedprogramlageret - er frigivet og ikke redigeres - findes i søgestien, hvis det ikke indlæses med et absolut stinavn
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14012	[Kanal %1:] Sætning %2 Maksimalt underprogram-niveau overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Maks. antal på 16 programniveauer blev overskredet. Der kan indlæses underprogrammer ud fra hovedprogrammet; hovedprogrammet må maks. have forgreningsdybde på 15. Ved interruptrutiner kan der bruges to ekstra programniveauer. Dermed øges det samlede antal programniveauer til 18. Programniveauer bruges fælles af brugerprogrammer og Siemens-cykusser eller Siemens-applikationer såsom ShopMill og ShopTurn.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af bearbejdningsprogrammet, så forgreningsdybden reduceres, kopier f.eks. med editor et underprogram i den nærmeste forgreningsdybde til det program, der skal indlæses og fjern kaldet af dette underprogram. Dermed reduceres forgreningsdybden med et programniveau.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14013	[Kanal %1:] Sætning %2 Underprogramgennemløbstal ugyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under et underprogramkald er det programmerede gennemløbstal P nul eller negativt.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer gennemløbstal fra 1 til 9 999.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14014 [Kanal %1:] Valgt program %3 eksisterer ikke eller redigeres

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Programnavn

Forklaring: Det valgte hovedprogram er ikke i NCK-lageret eller hovedprogrammets udførelsesret er højere end den aktuelle adgangsret.

Under dette programs oprettelse fik programmet NC-styringens aktive beskyttelsestrin.

Fra SW 5 kan et program, som redigeres på HMI, ikke længere startes med NC-start.

Alarmer udgives også, når der vælges en anden fil end den der er beregnet til definitionsfilerne til en GUD- eller makrodefinition.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Indlæs det ønskede program i NCK-lageret eller kontroller eller korriger bibliotekets (arbejdsstykkeoversigt) og programmets (programoversigt) navn og gentag proceduren.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

14015 [Kanal %1:] Sætning %2 program %3 er ikke frigivet

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Programnavn

Forklaring: Udførelsesrettigheden, der p.t. er indstillet i styringen, (f.eks. nøgleafbryderposition 0) er ikke høj nok, til at kunne starte hovedprogrammet %3.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning:
 - Forhøj udførelsesrettigheden iht. hovedprogrammets %3 beskyttelsestrin
 - Tildel hovedprogrammet %3 et lavere beskyttelsestrin eller frigiv det (beskyttelsestrin nøgleafbryder 0)

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14016 [Kanal %1:] Sætning %2 Fejl under underprogramkald med M-/T-funktion

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ved et underprogramkald via M- eller T-funktion blev følgende konflikt fastslået:
 I den blok, der er referenceret med %2 parameter
 - er der allerede aktiveret en M- eller T-funktionssubstitution
 - er et modalt underprogramkald aktivt
 - er der programmeret en underprogramreturnering
 - er hovedprogramenden programmeret
 - er et M98-underprogramkald aktivt (kun i ekstern sprogmodus)
 - Er der programmeret en T-funktionssubstitution med D-funktionsprogrammering i den samme hovedprogramlinie ved aktiv VLK (G43/G44) i ISO2-systemet.
 - Er der programmeret en T-funktionssubstitution, konfigureret ved blokenden, og et UP-kald, med et modalt cyklus kald.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Principielt er M- eller T-funktionssubstitutionen kun mulig, når der ikke allerede udføres underprogramkald eller -returnering pga. en anden programkonfiguration. Hovedprogrammet skal korrigeres tilsvarende. - Er der programmeret en T-funktionssubstitution, konfigureret med udførelse ved blokenden, og et UP-kald i samme blok, skal T-funktionssubstitutionen udføres ved blokstart. Derfor skal MD10719 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE Bit 1 = 1 programmeres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14017	[Kanal %1:] Sætning %2 Syntaksfejl ved kald af underprogram med M-funktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ved et underprogramkald via M-funktion med parameteroverførsel blev en ikke tilladt syntaks fastslået: Adresseudvidelse ikke programmeret som konstant. M-funktionsværdien ikke programmeret som konstant. NB: Blev der med MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR for en M-funktionsudvidelse programmeret en parameteroverførsel, så er denne M-funktion begrænset på den måde, at der både skal programmeres en adresseudvidelse og en M-funktionsværdi, når disse skal erstattes som konstant værdi.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i programmeringen af M-funktionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14018	[Kanal %1:] Blok %2 hovedprogramkommando %3 kan ikke udføres (beskyttelsesniveau nom / målt: %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Programmeret kommando %4 = Kommandoens beskyttelsestrin / aktuelt beskyttelsestrin
Forklaring:	Hovedprogramkommandoen %3 er tilordnet et beskyttelsestrin, som er logisk højere (værdimæssigt ringere) end det aktuelle adgangsniveau eller kommandoen eksisterer ikke i den aktuelle styringskonfiguration.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet. De sprogkommandoer, der er tilladt for den pågældende systemkonfiguration, ses af Siemens programmeringsvejledningen eller fabrikantens dokumentation.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14019	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 forkert værdi eller forkert antal parametre ved funktions- eller procedurekald
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	- Under en funktions- eller procedurekald blev der angivet en ugyldig parameter værdi. - Under en funktions- eller procedurekald blev der programmeret et ugyldigt antal aktualparametre.

Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14020 **[Kanal %1:] Sætning %2 forkert værdi eller forkert parameterantallet ved funktions- eller procedurekald**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Under en funktions- eller procedurekald blev der angivet en ugyldig parameter værdi. - Under en funktions- eller procedurekald blev der programmeret et ugyldigt antal aktualparametre.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14021 **[Kanal %1:] Sætning %2 forkert værdi eller forkert parameterantallet ved funktions- eller procedurekald**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Under en funktions- eller procedurekald blev der angivet en ugyldig parameter værdi. - Under en funktions- eller procedurekald blev der programmeret et ugyldigt antal aktualparametre.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14022 **[Kanal %1:] Blok %2 fejl ved funktions- eller procedureindlæsning. Fejlkode %3.**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlkode
Forklaring:	Der opstod en fejl under en funktions- eller procedurekald. Årsagen til fejlen angives af en fejlkode. Fejlkodens betydning ses af dokumentationen for funktionen eller proceduren, som har udløst fejlen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14024	[Kanal %1:] Blok %2 Manglende adgangsberettigelse under initialisering af %3[%4].
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Variabel, der skal nulstilles %4 = Indeks for variabelen, der skal nulstilles
Forklaring:	Under funktionskaldet DELOBJ blev det forsøgt at nulstille en variabel til standardværdien. Adgangsberettigelsen er dog ikke tilstrækkelig. Opstår denne alarm, ændres dataene ikke, heller ikke data, som ville være tilstrækkelige til en adgangsberettigelse. Denne alarm kan kun opstå, hvis systemvariablenes aktuelle værdi, for hvilken skriveforsøget medfører alarmen, ikke er lig med udgangsværdien.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Øg adgangsberettigelsen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14025	[Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: ugyldigt modal-ID
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ved modale bevægelsessynkronaktioner blev der tildelt et ugyldigt ID-nummer.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
14026	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: Ugyldigt polynomium-nr. i FCTDEF-kommando
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en FCTDEF-kommando med et polynom-nummer, som overskrider det maksimum, der er fastsat af MD28252 \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
14027	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: for mange teknologicykler programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der kan indlæses maksimalt otte teknologicyklusser med en bevægelsessynkronaktion. Overgrænsen er blevet overskredet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14028 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: Teknologicyklus programmeret med for mange parameter

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det maksimale antal overførselsparameter for en teknologicyklus er blevet overskredet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af teknologicyklussen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14030 [Kanal %1:] Sætning %2 under pendling med indstillingsbevægelse kombineres OSCILL med POSP

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ved baner, styret af synkronaktioner, skal bane- eller positionsaksens tilordning (OSCILL) og positioneringens fastlæggelse (POSP) ske i en NC-blok.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14034 [Kanal %1:] Sætning %2 evolvente: vridningsvinkel for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under programmeringen af drejningsvinklen (med DR) med en evolvent interpolation er den maksimalt mulige programmerbare drejningsvinkel begrænset, hvis evolventen bevæger hen mod grundcirklen. Den maksimale vinkel opnås, hvis evolventen rammer grundcirklen. Med MD21016 \$MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE accepteres hver vinkel uden alarm, i modsat fald begrænses disse under interpolationen.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14035 [Kanal %1:] Sætning %2 Evolvente: Startpunkt ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en evolventinterpolation skal evolventens startpunkt ligge uden for grundcirklen. Det programmerede midtpunkt eller radius skal tilpasses hertil.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14036 [Kanal %1:] Sætning %2 Evolvente: Slutpunkt ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en evolventinterpolation skal evolventens slutpunkt ligge uden for grundcirklen. Det programmerede midtpunkt hhv. radius eller slutpunkt skal tilpasses hertil.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14037 [Kanal %1:] Sætning %2 Evolvente: Radius ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en evolventinterpolation skal den programmerede radius i grundcirklen være større end nul.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14038 [Kanal %1:] Sætning %2 Evolvente kan ikke bestemmes: Slutpunktfejl

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det programmerede slutpunkt ligger ikke på de evolventer, der er defineret med startpunkt, radius og midtpunkt for grundcirklen. Den effektive slutradius afviger fra den programmerede værdi med mere end den værdi, der er tilladt med MD21015 \$MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14039 [Kanal %1:] Sætning %2 Evolvente: Slutpunkt programmeret flere gange

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ved evolventinterpolationen kan enten slutpunktet programmeres med geometriakse identifikatorerne eller drejningsvinklen med DR=værdi. En samtidig programmering af slutpunkt og drejningsvinkel i en blok er ikke tilladt, da slutpunktet ikke fastlægges entydigt heraf.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14040	[Kanal %1:] Sætning %2 cirkelslutpunktfejl
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	For cirkelinterpolationen ligger enten cirkelradien for startpunkt og slutpunkt eller cirkelmidtpunktet for langt fra hinanden, end det er angivet i maskinparameteren. 1. Start- og slutpunkt er identiske ved radiusprogrammeringen, hvorfor cirkelens position ikke er fastlagt med start- eller slutpunktet. 2. Radier: NCK beregner radien for start- og slutpunktet ud fra det aktuelle startpunkt og de øvrige programmerede cirkelparametre. Der opstår en alarm, hvis cirkelradiens difference enten - er større end værdien i MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST (ved mindre radier, hvis den programmerede radius er mindre end kvotienten i MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST divideret med MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR) eller - større end den programmerede radius multipliceret med MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR (ved større radier, hvis den programmerede radius er større end kvotienten i MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST divideret med MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR). 3. Midtpunkter: Der beregnes et nyt cirkelmidtpunkt med cirkelradiusen for startpunktet. Den ligger på det lodrette midtpunkt, som dannes på den rette forbindelseslinje for cirkelstart- og cirkelslutpunktet. Vinklen i buemålet mellem de to rette linier fra startpunktet til det hermed beregnede eller programmerede midtpunkt skal være mindre end roden af 0.001 (svarer til ca. 1,8 grader). 4. Fuldkreds med NTERSEC: Fuldkreds er ikke tilladt for INTERSEC-funktioner
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST og MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Er værdierne inden for normale rammer, skal cirkelslutpunktet eller cirkelmidtpunktet for hovedprogramblokken programmeres mere nøjagtigt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14045	[Kanal %1:] Sætning %2 Fejl under tangential lukket programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Alarmen kan have følgende årsager: Ved tangentialcirkelprogrammeringen er tangentialretningen ikke defineret, f.eks. fordi ingen anden køreblok er programmeret før den aktuelle blok. Der kan ikke dannes en cirkel fra start- og slutpunktet samt tangentialretningen, da slutpunktet ligger i den modsatte retning set fra startpunktet, som angives af tangenten. Der kan ikke dannes en tangentialcirkel, da tangenten står lodret på det aktive plan. I det tilfælde at tangentialcirklen skifter til en ret linie, programmeres der flere hele cirkelomdrejninger med TURN.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14048	[Kanal %1:] Sætning %2 Forkert omdrejningstal ved lukket programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under cirkelprogrammeringen blev der udgivet et ugyldigt antal hele omdrejninger. Antallet af omdrejninger må ikke være negativt eller større end 1000000.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14050	[Kanal %1:] Sætning %2 Indlejrings-dybde ved operationer overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der anvendes en operand stack med fast indstillet størrelse til beregningen af aritmetiske udtryk i NC-blokkene. Ved meget komplekse udtryk kan denne stack løbe over. Dette kan også ske ved meget omfattende udtryk i synkronaktioner.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opdel komplekse aritmetiske udtryk i flere, enkelte regneblokke.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14051	[Kanal %1:] Sætning %2 Aritmetikfejl i deleprogram
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Under beregningen af et aritmetisk udtryk opstod der et overløb (f.eks. division med nul) - Ved en datatype er det indstillelige værdiområde blevet overskredet
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Analyser programmet og korriger fejlen i programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14055	[Kanal %1:] Blok %2 Ikke gyldig NC-sprogs substitution, fejlkode %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlkode
Forklaring:	Alarmen opstår sammen med en NC-sprogs substitution fra MD30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. Fejlkode %3 oplyser yderligere om problemets årsag: Fejlkode: 1: Der blev programmeret flere hændelser, som medfører en indlæsning af udskiftningscyklussen. Kun en substitution er tilladt pr. hovedprogramlinie. 2: Der blev også programmeret en blokvis synkronaktion for hovedprogramlinien med NC-sprogs substitutionen. 3: Systemvariablerne \$P_SUB_SPOSIT eller \$P_SUB_SPOSMODE blev indlæst uden for en udskiftningscyklus.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af NC-programmet
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14060	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig udtræksniveau ved udbredt sætningsudtræk
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en "spredt blokudblænding" blev der anført et udblændingsplan større end 7. (I pakke 1 blev angivelsen af en værdi til udblændingen allerede afvist af konverteren som syntaksfejl, dvs. dette er kun muligt i planet "undertryk blok" TIL/FRA).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast et udblændingsplan (tallet efter skråstregen) til mindre end 8.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14065	[Kanal %1:] Blok %2 Fejl ved SPRINT/ISOPRINT kommando: Fejlkode %4 info %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Ekstra information %4 = Fejlkode
Forklaring:	Under fortolkningen af en SPRINT- eller ISOPRINT kommando, blev der konstateret en fejl, som beskrives nærmere af parameteren %4. Parameteren %3 giver evt. ekstra informationer om det opståede problem. Liste med fejlkoder (parameter %4): 1: Ugyldig formatbeskrivelse %3 fundet 2: Format %nP: Områdeoverskridelse ved skift til 32-bit tallet 3: Format %P: Tegn %3 kan ikke ændres til den kode, der er valgt med MD 10750 / \$MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE. 4: Maksimal stringlængde på 400 bytes overskredet 5: SPRINT/ISOPRINT kommandoen programmeret med et ugyldigt antal parametre 6: SPRINT/ISOPRINT parameteren programmeret med en ikke tilladt datatype 7: Format %m.nP: Områdeoverskridelse pga. parameter n ved MD 10751 / \$MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger SPRINT- eller ISOPRINT kommandoen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14066	[Kanal %1:] Blok %2 Fejl under udgivelse til et eksternt apparat ved kommando %3, fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Delprogramkommando %4 = Fejlkode

Forklaring:	Der blev fastslået en fejl ved bearbejdningen af kommandoerne ISOOPEN, ISOPRINT ISOCLOSE eller EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE; fejlen beskrives nærmere af fejlkoden. Liste over fejlkoder: 1: Det eksterne apparat kan ikke åbnes 2: Det eksterne apparat er ikke konfigureret 3: Det eksterne apparat er konfigureret med en ugyldig sti 4: Der er ingen adgangsrettigheder til det eksterne apparat 5: Det eksterne apparat er allerede brugt eksklusivt 6: Det eksterne apparat er allerede brugt shared 7: Fillængde større end LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE 8: Maks. antal eksterne apparater er overskredet 9: Optionen for LOCAL_DRIVE er ikke programmeret 11: V24 allerede anvendt af easy message funktion 12: Append/overwrite specifikation er ikke konsistent med extdev.ini 14: Det eksterne apparat er ikke brugt eller åbnet 15: Fejl under skrivning i et eksternt apparat 16: Ugyldig ekstern sti programmeret 21: Fejl under lukning af et eksternt apparat 22: Eksternt apparat ikke installeret (mounted) 90: Timeout
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger parametreningen af ISOOPEN-, ISOPRINT- eller ISOCLOSE-kommandoen. Se også MD 10830 \$MN_EXTERN_PRINT_DEVICE og MD 10831 \$MN_EXTERN_PRINT_MODE. Kontroller konfigurationen for det eksterne apparat på CF-kortet i /user/sinumerik/nck/extdev.ini og /oem/sinumerik/nck/extdev.ini. Kontroller det eksterne apparats tilslutning og funktion.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14070	[Kanal %1:] Sætning %2 Variabelhukommelse for underprogramkald ikke tilstrækkelig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det indlæste underprogram kan ikke bearbejdes (åbnes), da enten det datalager, der skal oprettes internt, enten ikke er stort nok eller lagerområdet, der er til rådighed til de lokale programvariabler, er for ringe. Alarmen opstår kun ved MDA.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Analyser et afsnit i hovedprogrammet: 1. Blev den bedste datatype valgt til variabeldefinitionerne? (dårlig f.eks. REAL til databits - bedre: BOOL). 2. Kan de lokale variabler erstattes af globale variabler?
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14080	[Kanal %1:] Sætning %2 sSpringmål %3 ikke fundet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Hopmål

Forklaring:	Ved betingede og ubetingede hop skal hopmålet inden for et program være en blok med en label (symbolsk navn i stedet for et bloknummer). Blev der ikke fundet et hopmål inden med det anførte label under søgningen i den programmerede retning, afgives der en alarmmelding. Hopmålet skal være en blok med et bloknummer eller en label (symbolsk navn i stedet for et bloknummer) inden for programmet ved en parameterbar returnering med RET til bloknummer eller label. Hopmålet skal være en blok inden for det tilnærmede programniveau under en returnering over flere niveauer (parameter 2). Søgestringen skal være et navn, der kendes af styringen, under en returnering med string som returneringshopmål og foran søgestringen må der kun være et bloknummer eller/og en label i blokken.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller NC-hovedprogrammet for følgende fejlmuligheder: 1. Kontroller om målbetegnelsen er den samme som labelen. 2. Er hopretningen korrekt? 3. Blev labelen afsluttet med et dobbelt punkt?
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14082	[Kanal %1:] Blok %2 label %3 programafsnit ikke fundet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Start- eller endlabel
Forklaring:	Startpunktet til programdelsgentagelsen med CALL <programnavn> BLOCK <startlabel> TO <endlabel> blev ikke fundet eller den samme programdelsgentagelsen blev indlæst rekursivt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller start- og endlabel for programdelsgentagelsen i brugerprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14085	[Kanal %1:] Sætning %2 Sætning ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Anvisningen 'TML()' må kun anvende i underprogrammet, som erstatter T-kommandoen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14088	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 tvivlsom position
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev programmeret en akseposition, som er større end 3.40e+38 inkremerter. Denne alarm kan undertrykkes med bit11 i MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14091 [Kanal %1:] Sætning %2 Funktionen er ikke tilladt, indeks: %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Indeks
Forklaring:	Der blev programmeret eller udløst en funktion, som ikke er tilladt i den aktuelle programkontekst. Den pågældende funktion er kodet i parameteren "indeks": Indeks == 1: "RET"-kommando blev programmeret på hovedprogramniveau Indeks == 2: Konflikt "niveauafbrydelse"/"slet gennemløbstal" og "implicit GET" Indeks == 3: Konflikt ASUP-start direkte efter aktivering af opdatering (til P3) Indeks == 4: MD10760 \$MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programmeret ved G75 Indeks == 5: POSRANGE-kommando ikke programmeret i synkronaktion Indeks == 6: SIRELAY-kommando ikke programmeret i synkronaktion Indeks == 7: GOTO/GOTOB/GOTO-kommando med stringvariabel programmeret i synkronaktion Indeks == 8: COA-applikation "spåntagningsgenerator" ikke aktiv Indeks == 9: Værktøjsradiuskorrektur aktiv ved G75 Indeks == 10: Antal returneringsniveauer for stort, ved RET (...xy) over flere programniveauer Indeks == 11: Funktionen er ikke implementeret til denne variabel
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indeks == 1: Erstat "RET"-kommando med M17/M30 Indeks == 2: Indføj en hjælpeblok efter underprogramkald, som baseres på "niveauafbrydelse"/"slet gennemløbstal" (f.eks. M99) Indeks == 3: Opdatering af en hjælpeblok (f.eks. M99), start derefter ASUP (til P3) Indeks == 4: Aktiver ikke ved MD10760 \$MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 i G75 Indeks == 5: Programmer POSRANGE kommando i synkronaktion Indeks == 6: Programmer SIRELAY kommando i synkronaktion Indeks == 7: Programmer GOTO/GOTOB/GOTO kommando med bloknummer eller label Indeks == 8: Indlæs COA-applikation "spåntagningsgenerator" Indeks == 9: Værktøjsradiuskorrektur aktiv ved G75
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14092 [Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 er en forkert aksetype

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
-------------------	--

Forklaring:	Der er opstået én af de følgende programmeringsfejl: 1. Nøgleordet WAITP(x) "vent med blokskift, indtil den angivne positioneringsakse har nået slutpunktet", blev programmeret for en akse, som ikke er en positioneringsakse. 2. G74 "Referencepunktkørsel fra program" blev programmeret for en spindel. (Kun akseadresser er tilladte). 3. Nøgleordet POS/POSA blev anvendt for en spindel. (Nøgleordene SPOS og SPOSA skal programmeres til spindlens positionering). 4. Opstår alarmen med funktionen "gevindskæring uden udligningspatron" (G331), kan følgende årsager være mulige: - Masterspindlen er ikke i en positionsreguleret drift. - Forkert masterspindel - Masterspindlen er uden encoder 5. Der blev programmeret et aksnavn, som ikke længere findes, f.eks. når aksiale variabler anvendes som indeks. Eller det blev programmeret som indeks NO_AXIS. 6. Afgives 14092 som henvisning under alarmen 20140 bevægelsessynkronaktion: Tilkørsel af kommandoaksen, er følgende årsager mulige: - Aksen tilkøres allerede af NC-programmet. - En overlappet bevægelse er aktiv for aksen. - Aksen er aktiv som følgeakse i en kobling. - En interpolatorisk kompensation, f.eks. en temperaturkompensation, er aktiv for aksen. 7. PRESETON/ PRESETONS blev programmeret for en ikke kendt kanalakse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Korriger hovedprogrammet iht. anførte fejl. - Programmer SPOS. - Vælg den korrekte masterspindel med SETMS.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14093	[Kanal %1:] Sætning %2 Baneinterval <= 0 ved polynomiuminterpolation
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under polynomiuminterpolationen POLY blev der programmeret en negativ værdi eller 0 under nøgleordet for polynomiumlængden PL=...
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk på NC-stop tasten og vælg funktionen "korrekturblok" med softkey'en PROGRAM KORREKT. Korrekturmarkøren placerer sig ved den forkerte blok. Korriger værdiindtastningen under PL = ...
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14094	[Kanal %1:] Sætning %2 Polynomiumgrad større end 3 for polynomiuminterpolation programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Polynomiumgraden under en polynomiuminterpolation fås af antallet af programmerede koefficienter for aksen. Den højstmulige polynomiumgrad er 3, dvs. akserne følger funktionen: $f(p) = a_0 + a_1 p + a_2 p^2 + a_3 p^3$ Koefficienten a_0 er den aktuelle position ved interpolationens start og programmeres ikke!
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer antallet af koefficienter. Polynomiumblokken må maksimalt have formen:

N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)

N1 PO[n]=... PL=44

n ... akseidentifikator, maks. 8 baneakser pr. blok.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14095 [Kanal %1:] Sætning %2 Radius for lille ved lukket programmering

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en programmering af radius blev der indtastet en for ringe cirkelradius, dvs. den programmerede radius er mindre en halvdelen af afstanden mellem start- og slutpunktet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14096 [Kanal %1:] Sætning %2 Typeændring ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under programmets forløb blev data forbundet med en variabel-værditildeling eller en aritmetisk operation således, at disse skal konverteres til en anden type. I den forbindelse blev værdiområdet overskredet.

Værdiområder for de enkelte variabeltyper:

- REAL: Egenskab: Brudte tal med dec.-pkt., værdiområde: +/- (2,2*10e-308 ... 1,8*10e308)

- INT: Egenskab: Hele tal med fortegn, værdiområde: -2147483648 ... +2147483647

- BOOL: Egenskab: Sundhedsværdi FALSE, TRUE, værdiområde: 0,1

- CHAR: Egenskab: 1 ASCII-tegn, værdiområde: 0 ... 255

- STRING: Egenskab: Tegnfølge (maks. længde afhængigt af variabler), værdiområde: 0 ... 255

- AXIS: Egenskab: Akseadresser, værdiområde: kanalakseidentifikator

- FRAME: Egenskab: Geometriske oplysninger, værdiområde: ---

Oversigt over typekonverteringer:

- Fra REAL til: REAL: ja, INT: ja*, BOOL: ja1), CHAR: ja*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -

- Fra INT til: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: hvis værdien 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -

- Fra BOOL til: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja, CHAR: ja, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -

- Fra CHAR til: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: ja, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: -

- Fra STRING til: REAL: -, INT: -, BOOL: ja2), CHAR: kun hvis 1 tegn, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: -

- Fra AXIS til: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: ja, FRAME: -

- Fra FRAME til: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: ja

1) Værdien <> 0 svarer til TRUE, værdien ==0 svarer til FALSE.

2) Stringlængde 0 => FALSE, ellers TRUE.

3) Hvis kun 1 tegn.

Der kan ikke skiftes fra typen AXIS og FRAME og til typen AXIS og FRAME.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af programdelen således, at en overskridelse af værdiområdet undgås, f.eks. ved en ændret variabeldefinition.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14097	[Kanal %1:] Sætning %2 String kan ikke ændres til type AXIS
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den indlæste funktion AXNAME - skift af overført parameter af typen STRING til et aksnavn (returneringsværdi) fra typen AXIS - har ikke fundet denne akseidentifikator i maskinparametrene.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller den overførte parameter (aksnavn) for funktionen AXNAME, om der blev konfigureret en geometri-, kanal- eller maskinakse med dette navn med maskinparametrene: MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
Programfortsættelse:	Vælg en overgivelsesstring iht. aksnavnet, foretag evt. en ændring af aksnavnet i maskinparametrene. (Skal navnet ændres med NC-hovedprogrammet, aktiveres ændringen først efter en "Power-On"). Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14098	[Kanal %1:] Sætning %2 Konverteringsfejl: intet gyldigt tal fundet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Stringen er intet gyldigt INT eller REAL-tal.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Drejer det sig om en indtastning, så er der mulighed for at kontrollere via en fordef. funktion ISNUMBER (med samme parameter) om stringen er et tal.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
14099	[Kanal %1:] Sætning %2 Resultatet for stringsammenkædning for lang
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Stringsammenkædningens resultat giver en string, som er større end det 'system-imposed' string-længdemaksimum.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas hovedprogrammet. Størrelsen på sumstringen kan forespørges med funktionen STRLEN, før sammenkædningen udføres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
14102	[Kanal %1:] Sætning %2 Polynomiumgrad større end 5 for orienteringsvektorens vinkel programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en polynomiumgrad der er større end fem ved en polynomiuminterpolation for retningsvektoren.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14103	[Kanal %1:] Blok %2 Fejl %3 ved funktionskald CORRTRAFO.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlnummer
Forklaring:	Der opstod en fejl, da CORRTRAFO funktionen blev kaldt. Fejlnummeret indikerer årsagen til fejlen. Fejlnumre: 1: Der er ingen aktiv transformation. 2: Den netop aktive transformation er ingen orienteringstransformation. 3: Den aktive orienteringstransformation blev ikke defineret med kinematiske kæder. 10: Kaldeparameteren _CORR_INDEX er negativ. 11: Kaldeparameteren _CORR_MODE er negativ. 12: Ugyldig henvisning til afsnittet i en delvis kæde (1. position i _CORR_INDEX). Værdien må ikke være større end antallet af orienteringsakser i den delvise kæde. 13: Ugyldig henvisning til orienteringsaksen i en delvis kæde (1. position i _CORR_INDEX). Værdien skal være mindre end antallet af orienteringsakser i den delvise kæde. 14: Ugyldig henvisning til en delvis kæde (10. position i _CORR_INDEX). Kun værdierne 0 og 1 er tilladte (henvisning til en part- eller tool-kæde). Dette fejlnummer opstår også, hvis den delvise kæde, som _CORR_INDEX henviser til, ikke eksisterer. 15: I det afsnit, som der henvises til med parameteren _CORR_INDEX, er der ikke defineret et korrekturlement (\$NT_CORR_ELEM_P eller \$NT_CORR_ELEM_T). 20: Ugyldig korrekturmodus (1. position i _CORR_MODE). Kun værdierne 0, 1, 8 og 9 er tilladte. 21: Ugyldig korrekturmodus (10. og/eller 100. position i _CORR_MODE). Når en systemvariabel læses, skal den 100. position altid være nul. Læses eller skrives en akseretning, må kun enerne være ulig nul. 30: Den 100. position i _CORR_MODE er ugyldig. Kun værdierne 0 og 1 er tilladte. 31: Den 1000. position i _CORR_MODE er ugyldig. Kun værdierne 0 og 1 er tilladte. 40: Retningsvektoren, som skal overtages som akseretning, er nulvektoren. 41: Når en offsetvektor korrigeres, er afvigelsen i forhold til den aktuelle værdi i mindst et koordinat større end den maksimale værdi, der fastlægges med settingparameteren 41610 \$SN_CORR_TRAFO_LIN_MAX. 42: Når en retningsvektor korrigeres, er vinkelafvigelsen i forhold til den aktuelle retning større end den maksimale værdi, der fastlægges med settingparameteren 41611 \$SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX. 43: Forsøget på at beskrive en systemvariabel, blev afvist pga. manglende skriverettigheder.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i funktionskaldet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14109	[Kanal %1:] Blok %2 simultan lineær- og rundaksebevægelse ved statisk orienteringstransformation.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ved en aktiv statisk orienteringstransformation er interpolationstypen CP (G-kode gruppe 49) ikke tilladt, hvis de lineære - og rundakser skal interpoleres på samme tid.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ændr NC-programmet: Aktiver den dynamiske orienteringstransformation. Ændr G-koden for gruppe 49. Udfør ikke de lineære aksers og rundaksernes bevægelser på samme tid, men derimod efter hinanden.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14130	[Kanal %1:] Sætning %2 for mange initialiseringsværdier angivet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en felttildeling med SET blev der angivet flere initialiseringsværdier end feltelementer i programforløbet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer antallet af initialiseringsværdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14140	[Kanal %1:] Sætning %2 Programmering af position uden transformation ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en stillingsinformation til aksepositionen, uden at en transformation er aktiv.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14144	[Kanal %1:] Sætning %2 PTP-bevægelse ikke tilladt. Fejlkode: %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlkode
Forklaring:	Den ønskede PTP-bevægelse er ikke mulig. Fejlårsagen blev nærmere fastlagt med fejlkoden. Fejlkode: - 1. PTP-interpolation er ikke muligt med den netop aktive transformation. - 2. PTP-interpolation og værktøjskorrektur må ikke være aktiv på samme tid. - 3. PTP-interpolationsarterne PTPWOC og PTPWOC2 er kun tilladt ved orienteringstransformationer. - 4. PTP-interpolation og COMPSURF må ikke være aktiv på samme tid.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14146 [Kanal %1:] Sætning %2 CP- eller PTP-bevægelse uden transformation ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret en G-kode CP eller PTP bevægelse, uden at en transformation er aktiv.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tilpas programmet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14149 [Kanal %1:] Blok %2 Fejl%3 ved valg af toolcarrier med nummeret %4.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Fejlkode
%4 = Toolcarriernummer

Forklaring:	Der opstod en fejl under aktiveringen af den orienterbare værktøjsholder (Toolcarrier) med det anførte nummer, hvis geometridata skal udlæses fra kinematiske kæder En toolcarriers geometridata læses kun fra kinematiske kæder, hvis Bit0 er indstillet i systemparameteren \$TC_CARR_KIN_CNTRL[n]. Fejltypen angives nærmere af fejlkodens nummer. Fejlkode: 1 Der er ingen kinematiske kædeelementer til rådighed. Afhjælpning: Maskinparameteren MD18880 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM skal ikke være lig nul. 2 Der opstod en fej under analysen af den kinematiske maskinmodel. 3 Toolcarrieren har en ugyldig type. Kun typerne "T", "P" og "M" er tilladte (evt. med store eller små bogstaver). 4 Der blev ikke angivet en tool-kæde, dvs. systemparameteren \$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] er tom. Ved toolcarriertyperne "T" og "M" skal denne systemparameter henvise til et kinematisk kædeelement. 5 Der blev ikke specificeret en part-kæde, dvs. systemparameteren \$TC_CARR_KIN_PART_END[n] er tom. Ved toolcarriertyperne "P" og "M" skal denne systemparameter henvise til et kinematisk kædeelement. 6 Det kinematiske kædeelement, som systemparameteren \$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] henviser til, blev ikke fundet. 7 Det kinematiske kædeelement, som systemparameteren \$TC_CARR_KIN_PART_END[n] henviser til, blev ikke fundet. 8 Det kinematiske kædeelement, som systemparameteren \$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] henviser til, blev fundet. Men det har ingen forbindelse til ROOT-elementet. Kinematiske kædeelementer er kun en del af den gældende maskinmodel, hvis de er forbundet med ROOT-elementet via henvisninger. 9 Det kinematiske kædeelement, som systemparameteren \$TC_CARR_KIN_PART_END[n] henviser til, blev fundet. Men det har ingen forbindelse til ROOT-elementet. Kinematiske kædeelementer er kun en del af den gældende maskinmodel, hvis de er forbundet med ROOT-elementet via henvisninger. 10 Det kinematiske kædeelement, som systemparameteren \$TC_CARR_KIN_TOOL_START[n] henviser til, er ikke en del af den kinematiske kæde, som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og tool-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]). 11 Det kinematiske kædeelement, som systemparameteren \$TC_CARR_KIN_PART_START[n] henviser til, er ikke en del af den kinematiske kæde, som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og part-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_PART_END[n]). 12 Den kinematiske kæde (tool-kæde), som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og tool-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]), indeholder for mange elementer. 13 Den kinematiske kæde (part-kæde), som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og part-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_PART_END[n]), indeholder for mange elementer. 14 Den kinematiske kæde (tool-kæde), som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og tool-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]), indeholder for mange roterende akser. Der er maksimalt tilladt 2 roterende akser for toolcarriertype "T" i denne kæde, og for toolcarriertypen "M" er der maksimalt tilladt én roterende akse. 15 Den kinematiske kæde (part-kæde), som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og part-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_PART_END[n]), indeholder for mange roterende akser. Der er maksimalt tilladt 2 roterende akser for toolcarriertypen "P" i denne kæde, og der er maksimalt tilladt én roterende akse for toolcarriertypen "M". 16 Den kinematiske kæde (tool-kæde), som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og tool-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]), indeholder ingen roterende akser. Kæden skal mindst indeholde en roterende akse. 17 Den kinematiske kæde (part-kæde), som opretter forbindelsen mellem ROOT-elementet og part-kædens slutpunkt (\$TC_CARR_KIN_PART_END[n]), indeholder ingen roterende akser. Kæden skal mindst indeholde én roterende akse. 18 Den kinematiske kæde (tool-kæde) til definition af toolcarrieren indeholder et element af typen "AXIS_LIN_VIRT", som ikke er tilladt ved en toolcarrier ("virtuel", lineær akse). 19 Den kinematiske kæde (part-kæde) til definition af toolcarrieren indeholder et element af typen "AXIS_LIN_VIRT", som ikke er tilladt ved en toolcarrier ("virtuel", lineær akse). 20 Den kinematiske kæde (tool-kæde) til definition af toolcarrieren indeholder et element af typen "AXIS_ROT_VIRT", som ikke er tilladt ved en toolcarrier ("virtuel" rundakse). 21 Den kinematiske kæde (part-kæde) til definition af toolcarrieren indeholder et element af typen "AXIS_ROT_VIRT", som ikke er tilladt ved en toolcarrier ("virtuel" rundakse).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ret forkerte data i toolcarrier-definitionen eller de kinematiske kæders forkerte definition, som bruges til parametringen af toolcarrier.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14150 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjholdernummer ukorrekt programmeret eller aftalt (MD)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret et værktøjholdernummer, der er negativt eller større end maskinparameteren MD18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Programmer det gyldige værktøjholdernummer eller tilpas parameteren MD18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14151 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjholderdrejning ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En værktøjholder blev aktiveret, for hvilken drejningsvinklen er ulig nul selvom den tilhørende akse ikke er defineret. En drejningsakse kan ikke defineres, hvis alle tre retningskomponenter er lig med nul.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Nulstil drejningsvinklen eller definer tilhørende drejningsakse.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14152 [Kanal %1:] Blok %2 værktøjsholder: ugyldig orientering. Fejlkode: %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Fejlkode

Forklaring: Det blev forsøgt at definere en værktøjsorientering ved hjælp af den aktive frame, som ikke kan nås med den aktuelle værktøjholderkinematik. Dette opstår altid når begge drejningsakser på værktøjholderen ikke står lodret i forhold til hinanden eller når værktøjholderen har færre end to drejningsakser.
Eller når rundaksepositionerne skal indstilles, som ikke overholder de pågældende aksegrænser. Med alarmen udgives en fejlkode, som forklarer fejlen mere præcist:

Fejlkode har følgende betydning:

- 1: 1. rundakse for første løsning overholder ikke nederste grænse
- 2: 1. rundakse for første løsning overholder ikke øverste grænse
- 10: 2. rundakse for første løsning overholder ikke nederste grænse
- 20: 2. rundakse for første løsning overholder ikke øverste grænse
- 100: 1. rundakse for anden løsning overholder ikke nederste grænse
- 200: 1. rundakse for anden løsning overholder ikke øverste grænse
- 1000: 2. rundakse for anden løsning overholder ikke nederste grænse
- 2000: 2. rundakse for anden løsning overholder ikke øverste grænse
- 3: Den påkrævede orientering kan ikke indstilles med anførte aksekonfiguration

Der kan opstå flere fejlkoder på samme tid, som indikerer en misligholdelse af aksegrænserne.

Da det forsøges at nå en gyldig position inden for de tilladte aksegrænser under en misligholdelse af en aksegrænse med addition eller subtraktion af en mange fold af 360 grader, er det ikke entydigt fastlagt - hvis det ikke er muligt - om den nedre eller øvre aksegrænse ikke overholdes.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet (TCOABS i stedet for TCOFR, aktiver anden frame. Foretag ændring af værktøjholderdata. Skift bearbejdningniveau G17-G19) Kan alarmen ikke slettes, og opstår der en ekstra alarm 14710 ved RESET, skal maskinparameteren 20126 \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE sættes til nul
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14153	[Kanal %1:] Sætning %2 ukendt værktøjholder: %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Værktøjsholdertype
Forklaring:	Der blev angivet en ugyldig værktøjsholdertype i \$TC_CARR23[]. Tilladt er kun: t, T, p, P, m, M.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af værktøjsholderdataene.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14154	[Kanal %1:] Blok %2 finkorrektursens sum i parameter %3 for den orienterbare plade til værktøjet %4 er for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Ugyldig parameter for en orienterbar værktøjsholder %4 = Nummeret på en orienterbar værktøjsholder
Forklaring:	Finkorrektursens maksimale værdi i en orienterbar værktøjsholder begrænses af MD20188 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN for lineære og af MD20190 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT for roterende størrelser. Alarmen kan kun opstå, hvis SD42974 \$SC_TOCARR_FINE_CORRECTION ikke er lig nul.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Angiv en gyldig finkorrektur.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14155	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig baseframedefinition for værktøjsholderoffset
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Medfører valget af en værktøjsholder en ændring i bordets offset, skal der defineres en gyldig baseframe til at optage denne forskydning, se også maskinparameteren 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet eller maskinparameteren 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14156 [Kanal %1:] Forkert værktøjsholdervalg under reset**Parameter:** %1 = Kanalnummer**Forklaring:** Med indstillingerne i MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK blev det forlangt, at en aktiv orienterbar værktøjsholder opretholdes ud over reset. Den gamle orienterbare værktøjsholder deaktiveres så og genvælges med evt. ændrede parametre. Opstår der en fejl under genaktivering, udgives denne alarm (som advarsel), og det forsøges at deaktivere den orienterbare værktøjsholder i udgangsstillingen. Kræves der et nyt forsøg, fortsættes reset-cyklussen uden yderligere alarmer.

Alarmen opstår for det meste kun, når den gamle orienterbare værktøjsholder blev valgt med TCOFR, og akseretningerne blev ændret før reset, så en indstilling iht. tilhørende frame ikke længere er muligt. Udløses alarmen pga. en anden årsag, medfører dette også en alarmmelding, når en aktivering i udgangsstillingen forsøges; alarmen ses også i klarteksten.

Reaktion: Alarmvisning.**Afhjælpning:** Kontroller programmet.**Programfortsættelse:** Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14157 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig interpolationstype ved MOVt**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ved MOVt skal lineær- eller splineinterpolationen (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) være aktiv.**Reaktion:** Korrekturblok med reorganisering.

Interpreterstop

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af programmet.**Programfortsættelse:** Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14159 [Kanal %1:] Sætning %2 Der er programmeret mere end to vinkler med ROTS eller AROT**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Framerotationer beskrives vha. rumvinkler med sprogkommandoerne ROTS eller AROT. Der må her maksimalt programmeres to vinkler.**Reaktion:** Korrekturblok med reorganisering.

Interpreterstop

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af programmet.**Programfortsættelse:** Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14160 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjslængdevalg uden angivelse af en geometriakse**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Er varianten C aktiveret ved værktøjslængdekorrektur med H-ord og G43/G44 i mode ISO_2 via MD20380 \$MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 (værktøjslængden virker i den programmerede akse), skal der altid mindst også angives en geometriakse.**Reaktion:** Korrekturblok med reorganisering.

Lokale alarmreaktion.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm ved blokslut.

Afhjælpning: Foretag ændring af MD20380 \$MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 eller hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14161 [Kanal %1:] blok %2 fejl %3 under funktionskald CORRTC.

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Fejlnummer

Forklaring: Der opstod en fejl under indlæsning af funktionen CORRTC. Fejlnummeret oplyser om årsagen til fejlen.
 Fejlnumre:

- 1: Der er ingen Toolcarrier aktiv.
- 2: Den aktive Toolcarrier blev ikke defineret med kinematiske kæder.
- 10: Kaldeparameter _CORR_INDEX er negativ.
- 11: Kaldeparameter _CORR_MODE er negativ.
- 12: Ugyldig henvisning til afsnittet i en delkæde (_CORR_INDEX).
- 13: I det afsnit, som der henvises til med parameteren _CORR_INDEX, er der ikke defineret et korrekturlement (\$TC_CARR_CORR_ELEM).
- 20: 100-position for _CORR_MODE er ugyldig. Kun værdier 0 og 1 er tilladte.
- 21: 1000-position for _CORR_MODE er ugyldig. Kun værdier 0 og 1 er tilladte.
- 30: Under rettelsen af en offsetvektor er afvigelsen i forhold til den aktuelle værdi i mindst en koordinat større end den maksimale værdi, der fastlægges med settingparameteren SD41612 \$SN_CORR_TOCARR_LIN_MAX.
- 31: Forsøg på at skrive en systemvariabel blev afvist pga. manglende skriverettigheder.

Reaktion:
 Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm ved blokslut.

Afhjælpning: Foretag en ændring i funktionskaldet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14162 [Kanal %1:] Blok %2 fejl %3 ved funktionens CUTMOD eller CUTMODK aktivering

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Fejlkode

Forklaring:	Da funktionen CUTMOD eller CUTMODK blev aktiveret, opstod der en fejl. Fejlens type angives nærmere af fejlkodens nummer For fejl med fejlkoder mindre end 100 kan det med MD20125 \$MC_CUTMOD_ERR fastlægges, om fejtilstanden medfører en alarm, og om alarmer kun vises eller om der også udløses et programstop. Fejl med fejlkoder større eller lig med 100 medfører altid programstop. Fejlkode: 1 Der er ikke defineret en gyldig snitretning for det aktive værktøj. 2 Skærvinklerne (frivinkel og holdervinkel) for det aktive værktøj er begge nul. 3 Frivinklen for det aktive værktøj har en ugyldig værdi (mindre end 0 grader eller større end 180 grader). 4 Holdervinklen for det aktive værktøj har en ugyldig værdi (mindre end 0 grader eller større end 90 grader). 5 Plattevinklen for det aktive værktøj har en ugyldig værdi (mindre end 0 grader eller større end 90 grader). 6 Kombinationen skærposition - holdervinkel for det aktive værktøj er ugyldig (for skærpositionerne 1 til 4 skal holdervinklen være mindre eller lig med 90 grader, for skærpositionerne 5 til 8 skal den være større eller lig med 90 grader). 7 Skæreplatten ligger ikke i bearbejdningsplanet, og vinklen GAMMA mellem skæreplatten og bearbejdningsplanet overskrider den overgrænse, der er fastsat med SD42998 \$SC_CUTMOD_PLANE_TOL. 8 Skæreplatten ligger ikke i bearbejdningsplanet. Summen af vinklen ALPHA er større end 1 grad. Vinklen ALPHA er drejevinklen om koordinataksen, som både står på drejningsaksen for vinklen BETA og på drejningsaksen for vinklen GAMMA (ved G18 X-aksen). 100 Rotationsmatrisen, som skal anvendes til beregningen af skærpositionsændringerne, beskriver ingen ren drejning, dvs. den indeholder spejlinger, skaleringer eller vridninger. 101 Der er ingen gyldig orienteringstransformation aktiv under aktiveringen af CUTMODK. Der skal være en 5- eller 6-akset transformation aktiv med kinematisk kæder. 102 Sprogkommandoen "CUTMODK" blev kaldt med en ugyldig parameter. Kun parametrene "NEW", "CLEAR", "ON" og "OFF" er tilladte.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger værktøjdataene for det aktive værktøj eller foretag en ændring af hovedprogrammet. Undertryk eventuelt alarmer med MD20125 \$MC_CUTMOD_ERR for alle fejl med fejlnumre der er mindre end 100.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14165	[Kanal %1:] Blok %2 valgt ISO H/D-nummer %3 passer ikke til valgt værktøj %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = ISO H/D-nummer %4 = Værktøjnummer
Forklaring:	Programmeres et H- eller D-nummer i mode ISO_2 eller ISO_3, skal dette være i det aktive værktøj. Det aktive værktøj kan også være det senest isatte værktøj på masterspindlen eller mastertoolholderen. Findes H- eller D-nummeret ikke på dette værktøj, udløses denne alarm.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Korriger ISO H/D-nummeret.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14166	[Kanal %1:] Blok %2 fejl %3 under programmering af en værktøjslængdeoffset med TOFF / TOFFL
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlkode

Forklaring:	Der opstod en fejl under programmeringen af en værktøjslængdeoffset med TOFF eller TOFFL. Fejlens type angiver nærmere med fejlkodens nummer: Fejlkode
	1 Mindst en værktøjslængdeoffsetkomponent blev programmeret to gange i en blok (med TOFF). 2 Mindst en værktøjslængdeoffsetkomponent blev programmeret to gange i en blok (med TOFFL). 3 I en blok blev der samtidig programmeret værktøjslængdeoffsetkomponenter med TOFF og med TOFFL. 4 Ved VTL-offsetprogrammeringen med TOFF skal der anføres et indeks, formen TOFF=..... er ikke tilladt. 5 Under programmeringen af TOFFL blev der anført et ugyldigt indeks (tilladte værdier 1..3). 6 Under programmeringen af TOFF blev der anført en ugyldig akse som indeks. Kun geometriakser er tilladte.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger den forkerte programblok.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14170 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig interpolationstype ved værktøjslængdekorrektur

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Aktiveres en værktøjskorrektur i sprogmode ISO_M (G43/G44), skal en lineær interpolationstype være aktiveret.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14180 [Kanal %1:] Sætning %2 H-nummer %3 er ikke defineret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = ISO-modes H-nummer
Forklaring:	Det anførte H-nummer er ikke tilordnet et værktøj (ISO_M).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14185 [Kanal %1:] Sætning %2 D-nummer %3 er ikke defineret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = ISO-modes D-nummer
Forklaring:	Det anførte D-nummer er ikke tilordnet et værktøj (sprogmodus ISO_M).

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14196	[Kanal %1:] Blok %2 fejl %3 ved interpretationen af indholdet af \$SC_CUTDIRMOD
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlnummer
Forklaring:	Der opstod en fejl under fortolkningen af stringen i settingsparameteren SD42984 \$SC_CUTDIRMOD. Denne settingsparameter skal altid læses under genvalget af et skær. Fejlnummeret angiver årsagen til fejlen: 1: Stringen indeholder kun tomme tegn eller et fortegn. 2: Ukendt framenavn efter \$P_ 3: Intet dobbelpunkt efter første gyldige framenavn 4: Lagermangel under første oprettelse af en frame 5: Ugyldig frameindeks 6: Yderligere tegn registreret efter en hel string 7: Andet framenavn efter dobbelpunkt mangler 8: Ugyldig framedrejning (fladenormaler er drejet 90 grader eller mere mod hinanden) 9: Ugyldig framekæde (den første frame i framekæden skal ligge før den anden frame) 10: Ugyldigt aksnavn 11: Akslen er ingen rundakse 12: Ugyldig string som ikke kan tilordnes en af fejltypene 1 til 11 20: Ugyldig vinkelangivelse (talværdi) 30: Ugyldig drejevinkel (intet heltals mange fold af 90 grader)
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indføj en gyldig string i settingsparameteren SD42984 \$SC_CUTDIRMOD.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14197	[Kanal %1:] Sætning %2 D-nummer og H-nummer programmeret samtidigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	D-ord og H-ord er programmeret på samme tid.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14199	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig niveauskift ved værktøj med diameterkomponenter
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Har et værktøj en slid- eller længdekomponent, som fortolkes som diameterverdi for planaksen (bot 0 og/eller bit 1 i MD20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK er programmeret) og er bit 2 også programmeret i denne MD, må det pågældende værktøj kun benyttes i det for værktøjsvalget aktive plan. Planskift medfører alarmer.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet. Nulstil bit 2 i MD20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14200	[Kanal %1:] Sætning %2 polarradius negativ
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den polære radius, der er angivet under nøgleordet RP=..., er negativ under en slutpunktangivelse i en tilkørselsblok med G00, G01, G02 eller G03 i polære koordinater. Begrebsdefinition: - Angivelse af blokslutpunktet med polær vinkel og polær radius, i forhold til den aktuelle pol (vejbetingelser: G00/G01/G02/G03). - Fastlæg polen på ny med polvinkel og polradius, baseret på det referencepunkt der er valgt med G-betingelsen. G110 ... sidste programmerede punkt i planet, G111 ... nulpunkt for den aktuelle AKS, G112 ... sidste pol.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet - kun positive, absolutte værdier er tilladt i indtastningen af den polære radius, som angiver afstanden mellem den aktuelle pol og blokslutpunktet. (Retningen fastlægges med den polære vinkel AP=...).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14210	[Kanal %1:] Sætning %2 Polarvinkel for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den polære vinkels værdiområde, der er angivet under nøgleordet AP=..., blev overskredet under en slutpunktangivelse i en tilkørselsblok med G00, G01, G02 eller G03 i polære koordinater. Den omfatter området fra -360 til +360 grader med en opløsning på 0.001 grader. Begrebsdefinition: - Angivelse af blokslutpunktet med polær vinkel og polær radius, i forhold til den aktuelle pol (vejbetingelser: G00/G01/G02/G03). - Fastlæg polen på ny med polvinkel og polradius, baseret på det referencepunkt der er valgt med G-betingelsen. G110 ... for det sidste programmerede punkt i planet, G111 ... for nulpunktet for det aktuelle arbejdsstykkekoordinatsystem (AKS), G112 ... for den sidste pol.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet - det tilladte indtastningsområde for den polære vinkel ligger mellem værdierne -360 grader og +360 grader med en opløsning på 0.001 grader.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14250 [Kanal %1:] Sætning %2 Polradius negativ

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den polære radius, der er angivet under nøgleordet RP=..., er negativ under en ny bestemmelse af polen med G110, G111, G112 i polære koordinater. Kun positive, absolutte værdier er tilladte. Begrebsdefinition: - Angivelse af blokslutpunktet med polær vinkel og polær radius, i forhold til den aktuelle pol (vejbetingelser: G00/G01/G02/G03). - Fastlæg polen på ny med polvinkel og polradius, baseret på det referencepunkt der er valgt med G-betingelsen. G110 ... sidste programmerede punkt i planet, G111 ... nulpunkt for den aktuelle AKS, G112 ... sidste pol.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet - kun positive, absolutte værdier er tilladt i indtastningen af den polære radius, som angiver afstanden mellem referencepunktet og den nye pol. (Retningen fastlægges med den polære vinkel AP=...).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14260 [Kanal %1:] Sætning %2 Polvinkel for stor

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den polære vinkels værdiområde, der er angivet under nøgleordet AP=..., blev overskredet under en ny fastlæggelse af polen med G110, G111, G112 i polære koordinater. Den omfatter området fra -360 til +360 grader med en opløsning på 0.001 grader. Begrebsdefinition: - Angivelse af blokslutpunktet med polær vinkel og polær radius, i forhold til den aktuelle pol (vejbetingelser: G00/G01/G02/G03). - Fastlæg polen på ny med polvinkel og polradius, baseret på det referencepunkt der er valgt med G-betingelsen. G110 ... sidst programmerede punkt i planet, G111 ... nulpunktet for det aktuelle AKS, G112 ... sidste pol.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet - det tilladte indtastningsområde for den polære vinkel ligger mellem værdierne -360 grader og +360 grader med en opløsning på 0.001 grader.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14270 [Kanal %1:] Sætning %2 Pol forkert programmeret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en akse under fastlæggelsen af polen, som ikke er med i det valgte bearbejdningsområde. Programmeringen i polære koordinater baserer sig altid på det plan, der er aktiveret med G17 til G19. Dette gælder også for fastlæggelsen af en ny pol med G110, G111 eller G112.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet - kun de to geometriakser, som opspændes i det aktuelle bearbejdningsplan, må programmeres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14280	[Kanal %1:] Sætning %2 Polære koordinater forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Slutpunktet i den viste blok blev både programmeret i det polære koordinatsystem (med AP=..., RP=...) og i det kartesiske koordinatsystem (akseadresserne X, Y, ...).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet - aksebevægelsen må kun angives i et koordinatsystem.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14290	[Kanal %1:] Sætning %2 Polynomiumgrad større end 5 for polynomiuminterpolation programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en polynomiumgrad under en polynomiuminterpolation der er større end fem. Der kan kun programmeres polynomier af maksimalt 5. grad.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14300	[Kanal %1:] Sætning %2 Håndjulsoverlapning aktiveret forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Håndjulsoverlapningen blev indlæst forkert: - 1. ved positioneringsakser: - Håndjulsoverlapning programmeret for delingsaksen, - ingen position programmeret, - FA og FDA programmeret for samme akse i blokken. - 2. ved baneakser: - Ingen position programmeret, - G60 ikke aktiv, - 1. G-gruppe forkert (kun G01 til CIP).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14320	[Kanal %3:] Akse %4: Håndjul %1 anvendt to gange (%2).
Parameter:	%1 = Håndjulsnummer %2 = Anvendelse %3 = Kanal %4 = Akse

Forklaring:	Henvisningsalarm om at det anførte håndhjul anvendes to gange: Den anden parameter giver en forklaring herpå: 1: Blokken med en aksial håndhjulsoverlejring til aksen kan ikke udføres, da håndhjulet til aksen udfører en DRF-bevægelse 2: Blokken med hastighedsoverlejring til banen kan ikke udføres, da håndhjulet for denne akse til banen udfører en DRF-bevægelse 3: Blokken med konturhåndhjulet kan ikke udføres, da håndhjulet for denne akse til banen udfører en DRF-bevægelse 4: PLC-aksen med aksial håndhjulsoverlejring kan ikke startes med det samme, da håndhjulet til denne akse udfører en DRF-bevægelse 5: Aksen er en pendulakse med aksial håndhjulsoverlejring, pendulbevægelsen kan ikke startes med det samme, da håndhjulet til denne akse udfører en DSRF-bevægelse 6: DRF-bevægelsen til denne akse kan ikke udføres, da en aksial håndhjulsoverlejring er aktiv for denne akse med håndhjulet 7: DRF-bevægelsen for denne akse kan ikke udføres, da en banehastighedsoverlejring af banen er aktiv med håndhjulet og aksen hører til banen 8: DRF-bevægelsen for denne akse kan ikke udføres, da konturhåndhjulet er aktiv med dette håndhjul og aksen hører til banen 9: DRF-bevægelsen for denne akse kan ikke udføres, da aksen er en PLC-akse med håndhjulsoverlejring, som er aktiv med dette håndhjul 10: DRF-bevægelsen for denne akse kan ikke udføres, da aksen som pendulakse med håndhjulsoverlejring er aktiv med dette håndhjul
--------------------	---

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend kun håndhjulet til et formål.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

14400 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsradiuskorrektur aktiv ved transformationsskift

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Transformationen må ikke skiftes under en aktiv værktøjsradiuskorrektur.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Udfør en værktøjsradiuskorrektur i NC-hovedprogrammet med G40 (i en blok med G00 eller G01) før transformationen skiftes.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14401 [Kanal %1:] Blok %2 Transformation findes ikke. Fejlkode: %3.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Fejlkode

Forklaring:	Den ønskede transformation er ikke tilgængelig. Fejårsagen angives nærmere med fejlkoden. 1: Der er ingen tilgængelige transformationer. 2: Der ingen transformationer af typen "Skrå akse" tilgængelig. 3: Der er ingen orienteringsinformationer tilgængelig. 4: Der er ingen transmitinformationer tilgængelig. 5: Der er ingen tracyltransformationer tilgængelig. 6: Der er ingen sammenkædede transformationer tilgængelig. 7: Der er ingen OEM-transformationer tilgængelig. 8: Der er ingen OEM-orienteringstransformationer tilgængelig. 22: Den ønskede transformation af typen "Skrå akse" blev ikke fundet. 23: De ønskede orienteringsinformationer blev ikke fundet. 24: De ønskede transmitinformationer blev ikke fundet. 25: De ønskede tracyltransformationer blev ikke fundet. 26: De ønskede sammenkædede transformationer blev ikke fundet. 40: Det blev forsøgt at aktivere en transformation, som er defineret med kinematiske kæder. Men sådanne transformationer er ikke frigivet (MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS er nul). 41: Ved transformationskaldet TRAF00N blev der ikke angivet et transformationsnavn (første kaldeparameter). 42: Det blev forsøgt at aktivere transformation, som er defineret med kinematiske kæder. Men der blev ikke fundet en transformation med det angivne navn. 43: Det blev forsøgt at aktivere en transformation, som er defineret med kinematiske kæder, hvis navn blev ændret siden den seneste aktivering. Ændrede transformationsdata anvendes først efter NEWCONF hhv. efter RESET. 44: Det blev forsøgt at aktivere en transformation, som er defineret med kinematiske kæder. Men det angivne navn er tomt (nulstreng). 45: Det blev forsøgt at aktivere en transformation, som er defineret med kinematiske kæder. Men systemvariablerne \$NT_NAME[...] er alle tomme. 46: Det blev forsøgt at aktivere en transformation, som er defineret med kinematiske kæder. Men det angivne transformtionsnavn blev fundet mere end én gang i arrayet af systemvariablen \$NT_NAME. 52: Det blev forsøgt at aktivere en RESET-transformation, som er defineret med kinematiske kæder (MD20142 \$MC_TRAFO_RESET_NAME). Men der blev ikke fundet en transformation med det angivne navn. 55: Det blev forsøgt at aktivere en RESET-transformation, som er defineret med kinematiske kæder (MD20142 \$MC_TRAFO_RESET_NAME). Men systemvariablerne \$NT_NAME[...] er alle tomme. 56: Det blev forsøgt at aktivere en RESET-transformation, som er defineret med kinematiske kæder (MD20142 \$MC_TRAFO_RESET_NAME). Men det angivne transformationsnavn blev fundet mere end én gang i arrayet af systemvariablen \$NT_NAME.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fejlkode 1 til 6 angiver, at det påkrævede software ikke findes i styringen. Transformationen kan heller ikke aktiveres ved at konfigurere maskin- eller optionsdata. For de øvrige fejlkode: Foretag en ændring af hovedprogrammet, programmer kun definerede transformationer. Kontroller evt. MD24... \$MC_TRAFO_TYPE.... (tilordner transformationen til hovedprogramanvisningen).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14402	[Kanal %1:] Sætning %2 Spline aktiv ved transformationsskift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det er ikke tilladt at skifte transformationen i en splinekrumning. En splineblokfølge skal være afsluttet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14404	[Kanal %1:] Sætning %2 Parametrering af transformationen er ikke gyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der opstod en fejl under transformationsvalget. Årsagerne til fejlen kan principielt være: - En akse, der tilkøres af transformationen, er ikke frigivet. - Er optaget af en anden kanal (-> frigiv) - Er i spindeldrift (-> frigiv med SPOS) - Er i POSA-drift (-> frigiv med WAITP) - Er en konkurrerende pos.-akse (-> frigiv med WAITP) - Parametreringen med maskinparameter er forkert - Akse- eller geometriaksetilordningen i forhold til transformationen er forkert, - Maskinparameteren er forkert (-> ændre maskinparameteren, varmstart) NB: Ikke frigivne akser meldes evt. ikke med alarmer 14404, men med alarmer 14092 eller alarmer 1011. Transformationsafhængige årsager til fejlen kan være ved: TRAORI: - TRANSMIT: - Den aktuelle maskinakseposition er ikke egnet til valget (f.eks. valg i pol) (-> ændre positionen en smule). - Parametreringen med maskinparameteren er forkert. - Særlig forudsætning for maskinaksen er ikke opfyldt (f.eks. rundaksen er ingen moduloakse) (-> ændre maskinparametrene, varmstart). TRACYL: Den programmerede parameter ved transformationsvalget er ikke tilladt. TRAANG: - Den programmerede parameter ved transformationsvalget er ikke tilladt. - Parametreringen med maskinparameteren er forkert. - Parameteren er forkert (f.eks. TRAANG: ugunstig vinkelværdi) (-> ændre maskinparametrene, varmstart). Persistent transformation: - Maskinparametrene for en persistent transformation er forkerte. (-> tag hensyn til afhængigheden, ændre maskinparametrene, varmstart) Kun ved aktiv compilecyklus "OEM-transformation": De akser, der deltager i transformationen, skal referencer.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet eller af maskinparametrene. Kun ved aktiv compilecyklus "OEM-transformation": Før en transformationsvalg skal de akser, der deltager i transformationen, referencer.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14406	[Kanal %1:] Blok %2 Parameterfejl %3 under transformationskaldet.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlnummer

Forklaring:	Ved forsøget at aktivere en transformation blev der opdaget en fejl. Fejlårsagen er nærmere defineret af følgende fejlnummer. - 80 Geometriakserne er (næsten) lineær afhængige,, dvs. to geometriakser er næsten parallelle, eller tre geometriakser ligger næsten i et plan. - 90. Ved definitionen af en TRANSMIT- eller TRACYL-transformation med kinematiske kæder er der parametret mere end en skrå akse. - 91. Ugyldig retning af en skrå akse ved definition af en TRANSMIT- eller TRACYL-transformation med kinematiske kæder. Den skrå akse ligger ikke i et hovedplan. - 92. Polaksen og længdeaksen ved en TRANSMIT- eller TRACYL-transformation er ikke parallelle. - 93. Radialakserne skal stå lodret på polaksen, hvis der ikke findes en længdeakse. - 94. Centerforskydningaksen skal stå lodret på polaksen, hvis der ikke findes en længdeakse. - 120. Når en TRAANG-transformation omstyres til en transformation, der er defineret med kinematiske kæder, er der som parameter angivet en vinkel, der afviger fra den vinkel, som er defineret af de kinematiske kæder. - 121: Ved omstyring af en TRAANG-transformation til en transformation, som er defineret med kinematiske kæder, er der som parameter angivet en vinkel, selvom vinklen på den skrå akse ikke er defineret. Dette sker, når der findes mere end en skrå akse, eller hvis den skrå akse ikke ligger i et hovedplan. - 150. Under kald af en TRACYL-transformation er der ikke angivet en værdi for reference- eller arbejdsdiameteren. - 200. Transformationen kan kun aktiveres i en transformationskæde og ikke som separat transformation. ***** Følgende fejlnumre udlæses kun ved OEM-transformationer, hvis der registreres en fejl under aktivering af transformationen: - 1000. Værktøjsorienteringens basisretning skal være parallel med en af koordinatakslerne X, Y eller Z. - 1001. Værktøjsorienteringens basisretning må ikke pege i X-retning. - 1002. Værktøjsorienteringens basisretning må ikke pege i Y-retning. - 1003. Værktøjsorienteringens basisretning må ikke pege i Z-retning. - 1004. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling skal være parallel med en af koordinatakslerne X, Y eller Z. - 1005. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling må ikke pege i X-retning. - 1006. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling må ikke pege i Y-retning. - 1007. Normalvektoren for værktøjet i grundstilling må ikke pege i Z-retning. OBS: Fejlnumrene 1000 - 1007 kan kun forekomme, hvis \$NC_IGNORE_TOOL_ORIENT = FALSE (standardværdi) og det aktive værktøj indeholder orienteringer, som ikke er tilladte. I det tilfælde bliver de i variableerne \$NT_BASE_ORIENT eller \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL definerede basiretninger så ikke aktive.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger den forkerte parametring.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14407	[kanal %1:] blok %2 Konstant akse %3 har ugyldig position
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	En akse, hvis position ikke må ændres under en aktiv transformation, har en ugyldig position, når transformationen aktiveres. Hvilken position der er tilladt, er beskrevet i dokumentationen til den pågældende transformation.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Den pågældende akse skal køres til en tilladt position inden transformationen aktiveres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14410 [Kanal %1:] Sætning %2 Spline aktiv ved geometriomstyring

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En ændring i tildelingen af geometriakser til kanalakser er ikke tilladt i en splinekurvedefinition.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14411 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjsradiuskorrektur aktiv ved geometriomstyring

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En ændring i tildelingen af geometriakser til kanalakser er ikke tilladt ved en aktiv værktøjsradiuskorrektur.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14412 [Kanal %1:] Sætning %2 transformation aktiv ved geometriakseomstyring

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En ændring i tildelingen af geometriakser til kanalakser er ikke tilladt ved en aktiv transformation.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14413 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjfinkorrektur: Omstyring geometri-/kanalakse ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En ændring i tildelingen af geometriakser til kanalakser er ikke tilladt ved en aktiv værktøjfinkorrektur.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14414 [Kanal %1:] Sætning %2 Funktion GEOAX: forkert kald

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Parametrene til kald af GEOAX(...) er forkerte. Mulige årsager er: - Antallet af parameter er ulige. - Der blev angivet mere end 6 parameter. - Der blev programmeret et geometriaksenummer, som er mindre end 0 eller større end 3. - Et geometriaksenummer blev programmeret flere gange. - Aksebenævneren blev programmeret flere gange. - Det blev forsøgt, at tilordne en kanalakse til en geometriakse, som har samme navn som en kanalakse. - Det blev forsøgt at tilordne en kanalakse til en geometriakse, som ikke har en IPO-funktion (se MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8). - Det blev forsøgt at fjerne en geometriakse fra geometriaksegruppe; aksens har samme navn som kanalaksen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram eller korrekturblok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14415 [Kanal %1:] Sætning %2 tangentialstyring: Skift geometri-/kanalakse ikke tilladt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det er ikke tilladt at ændre tilordningen fra geometriakser til kanalakser under en aktiv tangentialstyring.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet, slet aktiv tangentialstyring med TANGDEL.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14420 [Kanal %1:] Sætning %2 Delingsakse %3 frame ikke tilladt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse
Forklaring:	Aksen skal tilkøres som delingsakse, men en frame bliver aktiv. Dette er dog ikke tilladt med maskinparameteren MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet. Foretag ændring af parameteren MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14430 [Kanal %1:] Blok %2 tangentialakse %3 må ikke køre som en POS-akse

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksens navn,
Forklaring:	En tangential sporet akse kan ikke tilkøres som positioneringsakse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet, slet aktiv tangentialstyring med TANGDEL.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14432 [Kanal %1:] Blok %2 overslibninglængde for tangentialakse %3 er for lille.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksnavn,

Forklaring: For en tangentialakse, der kobles under forberedelsen, skal der anføres en overslibningslængde under tangentialstyringens aktivering med TANGON(), ellers kan evt. opståede spring i tangentialaksen ikke udjævnes. Denne overslibningslængde skal være større en 1 inkrement.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14434 [Kanal %1:] Blok %2 rel. startvanding til tangentialakse %3 er ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksnavn

Forklaring: Faktoren r, der er programmeret ved TLIFT, for den relative løftrækning skal være i området $0 < r < 1$.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14500 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig DEF- eller PROC-sætning i deleprogram

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: NC-hovedprogram med højsprogslementerne er opdelt i en forkoblet definitionsdel og en efterfølgende programdel. Overgangen markeres ikke særskilt - efter den 1 programkommando må der ikke være en definitionsanvisning.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Placer definitions- og PROC-anvisninger i starten af programmet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14510 [Kanal %1:] Sætning %2 PROC-sætning mangler ved UP-kald

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ved underprogramindlæsninger med parameteroverførsel ("call-by-value" eller "call-by-reference") skal det indlæste underprogram begynde med en PROC-anvisning.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Udfør underprogramdefinitionen iht. den anvendte type.

1. Oprindelig UP-struktur (uden parameteroverførsel):

```
% SPF 123456
:
M17
```
2. UP-struktur med nøgleord og UP-navn (uden parameteroverførsel):

```
PROC UPNAME
:
M17
ENDPROC
```
3. UP-struktur med nøgleord og UP-navn (med parameteroverførsel "call-by-value"):

```
PROC UPNAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
```
4. UP-struktur med nøgleord og UP-navn (med parameteroverførsel "call-by-reference"):

```
PROC UPNAME (Type1 VARNAME1, Type2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
```

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14520 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig PROC-sætning i datadefinitionsdelen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: PROC-anvisningen må kun stå i starten af et underprogram.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-hovedprogrammet iht. hertil.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14530 [Kanal %1:] Sætning %2 EXTERN- og PROC-sætning svarer ikke til hinanden

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Underprogrammer med parameteroverførsler skal være kendt før indlæsningen i programmet. Er der altid underprogrammer (faste cyklusser), beregner styringen indlæsningsinterfacene under en systemopstart. I modsat fald skal der programmeres en EXTERN-anvisning i det program, der skal indlæses.

Eksempel:

```
N123 EXTERN UPNAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
```

Variablernes type skal ubetinget svare til den type, der er fastlagt i definitionen (PROC-anvisningen) eller være kompatibel hermed; navnet kan være et andet.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller og korrigér variabeltyperne for EXTERN- og PROC-anvisningen mod hinanden.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14540	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: den min. grænsevinkel blev programmeret mere end en gang (skær D%3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Skærnummer, label
Forklaring:	Et konturværktøjs grænsevinkel må kun være ulig nul i et tilhørende skær.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14541	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: den maks. grænsevinkel blev programmeret mere end en gang (skær D%3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Skærnummer, label
Forklaring:	Et konturværktøjs grænsevinkel må kun være ulig nul i et tilhørende skær.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14542	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: den min. grænsevinkel blev ikke programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under konturværktøjets definition må der enten ikke angives en grænsevinkel eller der skal én gang programmeres både en minimal og en maksimal grænsevinkel.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14543	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: den maks. grænsevinkel blev ikke programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under konturværktøjets definition må der enten ikke angives en grænsevinkel eller der skal én gang programmeres både en minimal og en maksimal grænsevinkel.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14544	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: skær D%3 ligger ikke mellem de to kantskær
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Skærnummer, label
Forklaring:	Under formværktøjets definition med begrænsning skal alle skærene ligge mellem skæret med den minimale og skæret med den maksimale grænsevinkel ved en rotering mod uret.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14545	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: skær D%3 omslutter skær D%4 helt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Skærnummer, label %4 = Skærnummer, label
Forklaring:	Under konturværktøjets definition lægges tangenterne på skær, der ligger cirkelformet efter hinanden. Dette er ikke muligt, hvis et skær omslutes helt af et andet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14546	[Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: skær D%3 definerer et indadbuget hjørne
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Skærnummer, label
Forklaring:	Et konturværktøjs kontur skal over det hele være konveks, dvs. der må ikke være hjørner, der bøjes "indefter".
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i værktøjsdefinitionen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14547 [Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: checksum forkert eller eksisterer ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev ikke fundet et skær ved en programmeret MD20372 \$MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM, ved hvilken værktøjslængdekomponenterne og værktøjsradius hver især er identiske med den negative sum fra det foregående skær.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Kontroller værktøjsdefinitionen. Der skal findes et skær, hvis værktøjslængdekomponenter og hvis værktøjsradius skal være identisk med den negative sum fra de foregående skær. I den forbindelse tages der ikke hensyn til værktøjslængdekomponenterne for det første skær. Sammenlignes komponenterne, sammenlignes så summerne fra grund- og slidværdien og ikke selve delkomponenterne.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14548 [Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: negativ radius i skær D%3 ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Skærnummer, label

Forklaring: Negative radier er ikke tilladt for konturværktøjet, dvs. summen af grundradius og slidværdien skal være mindst 0.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm ved bloksslut.

Afhjælpning: Kontroller værktøjsdefinitionen. Foretag en ændring af skærradiusen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14549 [Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: Ugyldig programmering. Kode-nr. %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Fejlkode

Forklaring: Der blev fundet en ugyldig programmering under en aktiv værktøjsradiuskorrektur for konturværktøjet. Årsagen til fejlen angives nærmere af fejlkoden.

- 1: I G-kode gruppe 17 er KONT aktiv under aktiveringen
- 2: I G-kode gruppe 17 er KONT aktiv under deaktiveringen
- 9: I G-kode gruppe 40 er CUTCONOF ikke aktiv
- 10: Ny programmering af G41 / G42 ved allerede aktiver værktøjsradiuskorrektur ikke tilladt
- 20: En cirkel med mere end én omdrejning er ikke tilladt
- 21: Ellipse (cirklen ligger ikke i korrekturplanet)
- 23: Evolventen er ikke tilladt
- 24: Flere polynomier i en blok er ikke tilladt. Disse blokke kan f.eks. opstå ved COMPCAD eller G643.
- 30: Fremløbsstop er ikke tilladt
- 41: Startpunktet for den første korrekturblok kan ikke nås med ét af de definerede skær
- 42: Slutpunktet for den sidste korrekturblok kan ikke nås med ét af de definerede skær

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af NC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14550 [Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: Ugyldig ændring af værktøjskorrektur. Kode-nr. %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlkode
Forklaring:	Der blev aktiveret et nyt værktøj med en afvigende værktøjskontur under en aktiv værktøjsradiuskorrektur for konturværktøjet Årsagen til fejlen angives nærmere af fejlkoden. Er fejlkoden et positivt tal, angiver de tre laveste decimaltal skærets nummer, i hvilken fejlen blev registreret, tusinddecimaltallet angiver årsagen mere nøjagtigt. -1: Værktøjet blev slettet. -2: Antallet af konturelementer (skær), som beskriver værktøjet, er ændret. 1000: Skærets midtpunkt har ændret sig. 2000: Skærets radius har ændret sig. 3000: Startvinklen har ændret sig. 4000: Slutvinklen har ændret sig
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af NC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14551 [Kanal %1:] Blok %2 konturværktøj: vinkelområde for skær D%3 er større end 359 grader

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Skærnummer, label
Forklaring:	Et enkelt skær må maksimalt dække et vinkelområde på 359 grader.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjsdefinitionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14600 [Kanal %1:] Sætning %2 Genindlæsningsbuffer %3 kan ikke anlægges

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Filnavn
-------------------	--

Forklaring:	Genindlæsningsbufferen til "start fra ekstern" kunne ikke oprettes. Mulig årsager: - Der er for lidt lagerplads (minimum se MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE) - Der er ingen ressourcer for HMI-NCK-kommunikationen (se MD18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM) - Filen findes allerede
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Skaf plads i lageret, f.eks. ved at slette hovedprogrammer. - Tilpas MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE eller MD18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14601 [Kanal %1:] Sætning %2 Genindlæsningsbuffer kunne ikke slettes

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Genindlæsningsbufferen til "start fra ekstern" kunne ikke slettes. Mulig årsag: - Kommunikationen HMI-PLC blev ikke afsluttet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alle genindlæsningsbuffere slettes ved power on.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14602 [Kanal %1:] Blok %2 Timeout ved genindlæsning fra ekstern

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en genindlæsning af eksterne underprogrammer (EXTCALL eller start fra eksterne drev) kunne der ikke oprettes en forbindelse til HMI inden for den overvågningstid der er indstillet med MD10132 \$MN_MMC_CMD_TIMEOUT.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller forbindelse til HMI - Forhøj MD10132 \$MN_MMC_CMD_TIMEOUT.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14603 [Kanal %1:] Blok %2 timeout under start fra ekstern

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Blev et program aktiveret til start fra ekstern, forventes det at den første hovedprogramlinie kan udlæses fra genindlæsningsbufferet inden for 60 sekunder efter at hovedprogrammet er startet op. Er dette ikke tilfældet afbrydes hovedprogrambearbejdningen med den formodning at forbindelsen til HMI eller til det eksterne apparat er forstyrret med alarm 14603.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller forbindelsen til HMI og gentag programmets valg, som skal bearbejdes fra eksternt.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

- Kvitter alarmen med reset-tasten
- Gentag programvalget
- Start hovedprogrammet

14615 [Kanal %1:] Der opstod en fejl ved funktionen 'syntakscheck': Identifikator %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = anvendes ikke
%3 = Fejlregistrering

Forklaring: Der opstod en fejl under håndteringen af funktionen syntakscheck via PI-ydelserne _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO og _N_SEL_BL. Parameteren %3 beskriver fejlen nærmere:

Værdi

1: Der blev overført et ugyldigt linienummer med PI-ydelsen _N_SEL_BL

2: Der blev overført et ugyldigt linienummer for områdeslut med PI-ydelsen _N_CHKRUN

3: PI-ydelsen _N_CHKSEL blev standset selv om et blokvalg (PI-ydelse _N_SEL_BL) er aktiv for det valgte program

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Værdi

1: Tildel PI-ydelsen _N_SEL_BL med korrekt linienummer

2: Tildel PI-ydelsen _N_CHKRUN med korrekt linienummer for områdeslut

3: Før PI-ydelsen _N_CHKSEL standses skal det sikres, at kanalen er i resettilstand.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

14620 [Kanal %1:] Blok %2 Fejl under programåbning %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Programnavn

Forklaring: Programmet %3 kan ikke udføres, da det spærres af en anden applikation, f.eks. HMI-editor.

Baggrund: Programmet %3 ligger på et eksternt medium (CF-kort, netværkfejl, USB-device) og skal startes herfra i EES-modus (Execution from External Storage). Programmet kan dog ikke startes op, da en anden applikation, f.eks. HMI-editoren, er åbnet til skrivning, og der blev sat en WRITE-lock for denne fil.

Reaktion: Interpreterstop

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: - Afbryd programmet med reset

- Luk den applikation, der har sat WRITE-lock, dvs. HMI-editoren, og fortsæt programmets bearbejdning med NC-start.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14621 [Kanal %1:] Blok %2 Timeout ved adgang til eksternt program %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Programnavn

Forklaring: Programmet %3 ligger på et eksternt medium (CF-kort, netværkfejl, USB-device). Der opstod en timeout, når der var adgang til programmet.

Mulige fejlårsag: Netværksforstyrrelse.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Afhjælp evt. netværksforstyrrelser

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14622 [Kanal %1:] Adgang til file %2 forstyrret af %3 %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Filen, til hvilken der ikke var adgang
%3 = Funktionen, med hvilken adgang blev skaffet
%4 = Fejlmelding

Forklaring: Programmet %3 ligger på et eksternt medium (CF-kort, netværkfejl, USB-device). Der opstod en fejl, når der var adgang til programmet.
Mulige fejllårsag: Netværksforstyrrelse.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: - Afhjælp evt. netværksforstyrrelser

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

14623 EES library findes ikke

Forklaring: EES library findes ikke; der kan ikke startes delprogrammer med EES.

Reaktion: Kanalen er ikke driftsklar.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indlæs EES library

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

14624 EES library er ikke kompatibel

Forklaring: EES library er ikke kompatibel; der kan ikke startes delprogrammer med EES.

Reaktion: Kanalen er ikke driftsklar.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Udskift EES library

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

14625 [Kanal %1:] Blok %2 adgangsproblemer i EES-modus på fil %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Filen, til hvilken der ikke var adgang

Forklaring: Programmet findes på et eksternt medium (netværksdrev, USB-enhed). Der opstod problemer under adgangen til programmet.
Mulig årsag til fejlen: Forstyrrelse i netværket.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Afhjælp evt. netværksforstyrrelser, og fortsæt programmet

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14650	[Kanal %1:] Sætning %2 SETINT-sætning med ugyldig ASUP-indgang
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Asynkrone underprogrammer (ASUPs) er underprogrammer, som udføres på grund af en hardwareindgang (interruptrutine, startet af en hurtig NC-indgang). Nummeret på NC-indgangen skal ligge mellem 1 og 8. Det får en prioritet på 1 -128 i SETINT-anvisningen med nøgleordet PRIO= ... (1 svarer til højeste prioritet). Eksempel: Skifter NC-indgangen 5 til 1-signal, skal underprogrammet AB-HEB_ Z med den højeste prioritet startes. N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z Indskrænkning for SW-PLC2xx: Nummeret på NC-indgangen skal være 1 eller 2.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer NC-indgangen for SETINT-anvisningen ikke mindre end 1 og større end 8.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14660	[Kanal %1:] Sætning %2 SETINT-sætning med ugyldig prioritet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Nummeret på NC-indgangen skal ligge mellem 1 og 8. Det får en prioritet på 0 -128 i SETINT-anvisningen med nøgleordet PRIO= ... (1 svarer til højeste prioritet). Eksempel: Skifter NC-indgangen 5 til 1-signal, skal underprogrammet ABHEB_ Z med den højeste prioritet startes. N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z Indskrænkning for SW-PLC2xx: Nummeret på NC-indgangen skal være 1 eller 2.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer ikke NC-indgangens prioritet til mindre end 1 og større end 128.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14700	[Kanal %1:] Sætning %2 Timeout ved kommando på interpreter
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der opstod en runtimeoverskridelse ved en styringsintern kommando såsom VALG (hovedprogramvalg), RESET (kanalreset), REORG (ny klargøring af forløbsbufferet) og NEWCONFIG (ændring af konfigurationsspecifikke maskinparameter = varmstart).
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Opstod runtimefejlen efter en for høj momentan systembelastning (f.eks. i HMI-området eller ved OEM-applikationer), kan et fejlfrit forløb evt. muliggøres med en program-/betjeningsgentagelse. Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

14701	[Kanal %1:] Sætning %2 Antal af NC-sætninger til rådighed reduceret med %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Antal blokke der ikke er til rådighed
Forklaring:	En efter reset blev det konstateret at antallet af blokke der er til rådighed er reduceret i forhold til sidste reset. Årsagen hertil er en systemfejl. Bearbejdningen af hovedprogrammet kan fortsættes efter en kvittering af alarmer. Underskrider antallet af blokkene MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE der ikke længere er til rådighed, udgives power on-alarmer 14700.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gør som i tilfælde af en systemfejl.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14710	[Kanal %1:] Sætning %2 Fejl i initialiseringssekvensen ved funktion %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Label for funktionen, der er årsagen

Forklaring:	Der dannes (eller dannes ikke) initialiseringsblokke efter en styringsopstart, (program-)reset og (program-)start afhængigt af maskinparametrene MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK og MD20112 \$MC_START_MODE_MASK. I den forbindelse kan der opstå fejl pga. forkerte maskinparameterindstillinger. Fejlene udgives med samme fejlmeldinger, som også afgives, hvis funktionen blev programmeret forkert i et hovedprogram. For at tydeliggøre, at det drejer sig om en fejl i initialiseringssekvensen, udgives denne alarm også. Parameteren %3 indikerer, hvilken funktion der udløser alarmen: Styringsopstart og (program-)RESET: Værdi: 0: Fejl under synkronisering forløb/hovedløb 1: Fejl under valget af værktøjslængdekorrektoren 2: Fejl under valget af transformationen 3: Fejl under valget af nulpunktforskydningen Under opstarten indlæses også makrodefinitioner og cyklusinterfaces. Opstår fejlen der, indikeres dette af værdien= 4 eller værdien= 5. 6: Fejl under oprettelse af 2 1/2-D-beskyttelsesområder under opstarten. (Program-)START: Værdi 100: Fejl under synkronisering forløb/hovedløb 101: Fejl under valget af værktøjslængdekorrektoren 102: Fejl under valget af transformationen 103: Fejl under valget synkronspindlen 104: Fejl under valget af nulpunktforskydningen 105: Fejl efter WRITE-lock for det valgte program Det er især muligt ved en aktiv værktøjsstyring, at et spærret værktøj er i spindlen eller værktøjsholderen, men alligevel skal aktiveres. Ved RESET aktiveres disse værktøj uden videre. Ved START kan det også med en MD22562 \$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE indstilles, om der skal udgives en alarm eller om der skal vælges en automatisk omløbsstrategi. Indeholder parameteren 3 værdier fra 200 til 203 betyder dette, at der ved særlige kommandoer (ASUP-start, valg af opdatering, teach-in) ikke er nok NC-blokke til NC-bloklargøringen. Hjælp: Forhøj MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
Reaktion:	Interpreterstop Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Ved parameter %3= 0 - 3: Hvis alarmen eller alarmerne opstår ved RESET: Kontroller indstillingen i maskinparametrene MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE, MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME (kun ved aktiv værktøjsstyring), MD20130 \$MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20132 \$MC_SUMCORR_RESET_VALUE, MD20126 \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE, MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES, MD20154 \$MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES, MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE, MD21330 \$MC_COUPLE_RESET_MODE_1, MD24002 \$MC_CHBFRAME_RESET_MASK. Ved parameter %3= 100 - 104: Kontroller indstillingen i MD20112 \$MC_START_MODE_MASK samt af maskinparametrene, der er angivet under RESET '..._RESET...'. Er værktøjsstyringen aktiv, skal evt. det værktøj, der er angivet i alarmen og der er i værktøjsholderen/spindlen tages ud eller tilstanden 'spærret' skal nulstilles. Ved parameter %3= 4 eller 5: Kontroller makrodefinitionerne i _N_DEF_DIR. Kontroller cyklus-directories _N_CST_DIR og _N_CUS_DIR. Ved parameter %3= 6: Der blev også afgivet en alarm 18002 eller 18003. Denne alarm indeholder nummeret på det fejlagtigt definerede beskyttelsesområde samt en label, hvad der er forkert i beskyttelsesområdets definition. Korriger systemvariablerne iht. hertil. Ved parameter %3= 200 til 203: Forhøj MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP. Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
---------------------	--

14711	[Kanal %1:] Transformationsvalg ikke mulig pga. akse %2 ikke til rådighed
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der skal vælges en transformation med reset eller styringsopstart på grund af konfigurationen af maskinparametrene MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK og MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE. Dette er dog ikke muligt, da aksen %2 der kræves hertil ikke er til rådighed. Mulig årsag: Aksen blev optaget af en anden kanal eller af PLC.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Hent aksen %2 i kanalen med en GET kommando, i hvilken transformationen skal vælges. - Vælg en transformation for hver hovedprogramkommando.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14712	[Kanal %1:] Fejl under valg af JOG-retract: Fejlkode %4 info %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = anvendes ikke %3 = Ekstra information %4 = Fejlkode

Forklaring:	Der opstod en fejl under valget af JOG-retract, som beskrives yderligere med fejlkoden (parameter%4): Liste over fejlkoder: 1: Der er ingen retract data til rådighed 2: Valg mens konusdrejning er aktiv 3: Fejl under klargøringen af initialiseringsblokkene. I de ekstra informationer (parameter %3) angives det, i hvilket initialiseringstrin fejlen opstod. Alarmen, der blev udgivet forinden, henviser også til dette initialiseringstrin: 100: Fejl under synkronisering fremløb/hovedløb 101: Fejl under valg af værktøjslængdekorrektoren 102: Fejl under valg af transformationen 103: Fejl under genereringen af værktøjets frames 104: Fejl under genereringen gevindbor-blokken 105: Fejl under ombytningen af geometriakser 4: Aksepositionen for akse, der er angivet i den ekstra information, har ikke statusen "synkroniseret" eller "restaureret" 5: Akse, der er angivet i den ekstra information, er allerede anvendt i en anden kanal af JOG-retract 6: Den geometriakse, der er angivet ved JOG-retract valget, findes ikke 7: MD 20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit 0 er ikke programmeret 8: Gevindskæringen er aktiv. Gevindretningen kan ikke tilordnes entydigt til en JOG-akse
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Følgende forudsætninger skal være opfyldte, før JOG-retract kan vælges: - En programbearbejdning med aktiv værktøjskorrektur blev afbrudt af reset eller PowerOff. - PLC-signalet DB3300.DBX4005.5 (retract data til rådighed) eller BPI-variablen retractState bit 1 er fastlagt - Modus JOG er aktiv - Kanalen, i hvilken JOG-retract skal vælges, er i en reset-tilstand - Funktionen "konusdrejning" må ikke være aktiv, når JOG-retract vælges - Der skal være synkroniserede eller restaurerede aksepositioner til rådighed for de akser, der deltager i transformationen Aktiver evt. positionsrestaureringen for den inkrementelle encoder (MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE[]=3) - MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK bit 0 skal være fastsat (default-værdi) I tilfælde af fejl skal alarmen kvitteres med reset. Derefter kan valget gentages, idet der tages hensyn til de ovennævnte forudsætninger.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14750	[Kanal %1:] Sætning %2 for mange hjælpefunktioner programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret mere end 10 hjælpefunktioner i en NC-blok.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, om alle hjælpefunktioner skal være i en blok - modalt virkende funktioner skal ikke gentages. Opret nogle hjælpefunktioner eller opdel hjælpefunktionerne i flere blokke.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14751	[Kanal %1:] Sætning %2 For få ressourcer for bevægelsessynkronaktioner (Label: %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Identifikation

Forklaring:	Der kræves ressourcer til bearbejdningen af bevægelsessynkronaktionerne, som skal konfigureres med MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, MD28251 \$MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS, MD28250 \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS og MD28253 \$MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS. Er disse ressourcer ikke nok til delprogrammets bearbejdning, angives dette med alarmer. Parameteren %3 indikerer, hvilken ressource der er udgået: Label <= 2: Forhøj MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE eller MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP Label > 2: Forhøj MD28250 \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 \$MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS Label 7: Forhøj MD28253 \$MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet eller forhøj ressourcen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14752 [Kanal %1:] Sætning %2 DELDTG | STOPREOF - Konflikt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I en blok med bevægelsessynkronaktioner, som baseres på en bevægelsesblok, blev der både programmeret en aktion med DELDTG (slet resterende strækning) og STOPREOF (forløbsstop)
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Funktionerne DELDTG og STOPREOF i den samme blok udelukker hinanden.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14753 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 med ugyldig interpolationsværdi

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Den aktive interpolationstype (f.eks. 5-akseinterpolation) er ikke tilladt til en bevægelsessynkronaktion eller funktionen "flere tilspændinger".
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14754 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 forkert tilspænding

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Den aktive tilspændingstype er ikke tilladt for en bevægelsessynkronaktion eller funktionen "flere tilspændinger".

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14756 [Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 forkert værdi

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Tilordning: Værdien er ugyldig. Værdiområdet blev over- eller underskredet under tilordningen til en variabel eller en overførselsparameter for en procedure eller funktion.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet. Vær opmærksom på variablen eller overførselsparameteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14757 [Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion og forkert type

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Programmeret kombination mellem aktion og type for bevægelsessynkronaktionen er ikke gyldigt: - RET kun tilladt i teknologicyklus - Funktion "flere tilspændinger" er ikke tilladt i teknologicyklussen - H- og M-funktionsoutput med WHENEVER, FROM og DO er ikke tilladt - MEASA / MEAWA / MEAC med WHENEVER, FROM og DO er ikke tilladt - DELDTG og STOPREOF kun tilladt i en blokvis synkronaktion med WHEN og EVERY - PRESETON / PRESETONS må kun anvendes sammen med WHEN eller EVERY
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14758 [Kanal %1:] Sætning %2 programmeret værdi ikke længere til rådighed

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Synkronvariablerne \$AA_LOAD, \$AA_TORQUE, \$AA_POWER og \$AA_CURR aktiveres af MD36730 \$MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. Systemvariablen \$VA_IS: sikker aktuel position findes kun, hvis MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE er programmeret samt optionen \$ON_NUM_SAFE_AXES er defineret stort nok.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af programmet eller maskinparametrene.
Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14760	[Kanal %1:] Sætning %2 Hjælpefunktion i en gruppe flere gange programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	M- og H-funktionerne kan inddeles i grupper efter behov og variabelt med maskinparametre. Hjælpefunktionerne samles så til grupper, så flere enkeltfunktioner i en gruppe udelukker hinanden. Inden for en gruppe er kun en hjælpefunktion muligt og tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Programmer kun en hjælpefunktion for hver hjælpefunktionsgruppe. (Gruppdeling, se maskinfabrikantens programmeringsvejledning).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14761	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: Funktion DELDTG ved aktiv værktøjsradiuskorrektur ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det er ikke tilladt at slette resterende strækning hurtigt fra synkronaktioner med DELDTG ved en aktiv værktøjsradiuskorrektur.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver værktøjsradiuskorrektur før en hurtig sletning af resterende strækning og aktiver derefter igen eller fra SW 4.3: "Sletning af resterende strækning uden forberedelse".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14762	[Kanal %1:] Sætning %2 For mange PLC-variabler programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Antallet af programmerede PLC-variabler har overskredet det maksimale antal. Der kræves et element for hver skrivning til en tidsmæssig hurtig efterfølgende skrivning af PLC-variabler. Skal der udføres flere skrivinger end der er elementer til rådighed, skal der sikres en bloktransport (fremløbsstop skal evt. udløses), eller hvis til rådighed, skal MD28150 \$MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS øges.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram eller evt. maskinparameter.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14769	[Kanal %1:] Blok %2 Spindel %3 Implicit hjælpefunktion %4 buffer fyldt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer %4 = Hjælpefunktionsnummer
Forklaring:	Der kan maksimalt indføres 5 hjælpefunktioner af typen "M" i en NC-blok. Overgrænsen er summen af programmerede og implicit oprettede M-hjælpefunktioner. Der dannes implicite hjælpefunktioner M19 og M70, hvis bit 19 er programmeret for M19 og/eller bit 20 for M70 i MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK. M19 dannes iht. projekteringen ved SPOS og SPOSA. Det samme gælder for M70 og overgangen til aksedrift. Adresseudvidelsen svarer til spindelnummeret, som denne afgives af PLC.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Fordel M-hjælpefunktioner og spindelfunktioner, som danner implicit M19 og M70, på flere blokke. - Implicite hjælpefunktioner, der ikke længere skal anvendes, skal deaktiveres i MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, bit 19 og/eller bit 20.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14770	[Kanal %1:] Sætning %2 Hjælpefunktion forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det tilladte antal programmerede hjælpefunktioner pr. NC-blok blev overskredet eller der blev programmeret mere end en hjælpefunktion for den samme hjælpefunktionsgruppe (M- og S-funktion). For de brugerdefinerede hjælpefunktioner fastlægges det maksimale antal hjælpefunktioner pr. gruppe i NCK-systemindstillingerne med MD11100 \$MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN for alle hjælpefunktioner (standardværdi: 1). For hver brugerdefineret hjælpefunktion, som skal tilordnes en gruppe, afgøres tilordningen med 4 kanalspecifikke maskinparametere. Returnering fra et ASUP med M02/M17/M30, hvorved M-koden ikke står alene i blokken. Dette er ikke tilladt, hvis en blok blev afbrudt med WAITE, WAITM eller WAITMC af et ASUP. Hjælp: Programmer M02/M17/M30 alene i blokken eller erstat med RET. 22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Hjælpefunktionstype, f.eks. M 22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: Ønsket gruppe 22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: Evt. ekstra udvidelse 22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: Funktionsværdi
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet - maks. 16 hjælpefunktioner, maks. 5 M-funktioner pr. NC-blok, maks. 1 hjælpefunktion pr. gruppe.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14780	[Kanal %1:] Blok %2 Option '%3<OPTNX>' ikke konfigureret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kort beskrivelse af optionen
Forklaring:	Der anvendes en option i blokken, der ikke er frigivet Den anførte eller en lignende option kræves til aktionen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger hovedprogrammet, opdater optioner.
Sammenlign de mulige optionsdata og/eller (hvis muligt) licensbilledet fra styringen

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14781 [Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 option '%4<OPTNX>' ikke sat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Kort beskrivelse af optionen

Forklaring: Bevægelsessynkronaktion: Der blev anvendt en ikke frigivet option.
Den anførte eller en lignende option kræves til aktionens udførelse.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Ændr bevægelsessynkronaktion, opdater optioner.
Sammenlign de mulige optionsdata og/eller (hvis muligt) licensbilledet fra styringen

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14782 [Kanal %1:] Blok %2 ikke aktiv funktion anvendt (identifikation %3)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Finregistrering

Forklaring: En ikke aktiv funktion anvendes i blokken
Identifikation Kort beskrivelse

- 1 Transformation
- 2 Værktøj H-numre
- 3 3D-beskyttelsesområder
- 4 VTS, multitools
- 5 COMPSURF og MD28071 \$MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0
- 6 TOFF (se OD19320 \$ON_TECHNO_FUNCTION_MASK)

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag ændring af hovedprogrammet.
- Aktiver funktionen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14783 [Kanal %1:] Blok %2 koordinatsystem-specifik arbejdsfeltbegrænsningsgruppe ikke aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det forsøges at aktivere en gruppe fra den koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsning i blokken. Denne gruppe er ikke indstillet. (Se maskinparameter MD28600 \$MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-programmet stoppes. Der er mulighed for at ændre G-koden i gruppen WALCS01 - WALCS10.

Afhjælpning:	- Foretag ændring af hovedprogrammet. - Aktiver flere koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsninger.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14784 [Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 funktionen er ikke mulig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Funktionen kan ikke udføres:
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

14790 [Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 programmeret med PLC

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse
Forklaring:	Der blev programmeret en akse i NC-blokken, som allerede tilkøres af PLC.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Foretag en ændring i hovedprogrammet, anvend ikke aksen. - Stop akse-tilkørslen af PLC, foretag en ændring i hovedprogrammet (indføj WAITP).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14800 [Kanal %1:] Sætning %2 programmeret banehastighed mindre eller lig med nul

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret et nul eller en negativ F- eller FZ-værdi i forbindelse med G-funktionerne G93, G94, G95 eller G96. Banehastigheden må programmeres i et område på 0,001 til 999 999,999 [mm/min, mm/O, mm/tand, grader/min, grader/O] for det metriske system og på 0,000 1 til 39 999,999 [inch/min, inch/O, inch/tand] for inch systemet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en banehastighed (geometrisk sum af hastighedskomponenterne i de tilhørende geometriakser) inden for de ovenfor anførte grænser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14810 [Kanal %1:] Sætning %2 Negativ aksehastighed for positioneringsakse %3 programmeret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse
-------------------	---

Forklaring:	For den viste akse, som momentant arbejder som en positioneringsakse, blev der programmeret en negativ tilspænding (FA-værdi). Positionshastigheden må programmeres i et område på 0,001 til 999 999,999 [mm/min, grader/min] for det metriske system og på 0,000 1 til 39 999,999 9 [inch/min, inch/O] for inch-systemet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer positioneringshastigheden inden for de ovenfor anførte grænser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14811	[Kanal %1:] Blok %2 Forkert værdiområde for programmeret dynamisk værdi for af akse/spindel %3, fejl nr. %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindel %4 = Fejl nr.
Forklaring:	Det tilladte indtastningsområde for en programmerbar dynamisk værdi blev ikke overholdt. Der er følgende årsager til fejlen: 1: Den programmerede værdi for aksehastigheden med VELOLIM eller VELOLIMA ligger uden for det tilladte område. Det tilladte område for VELOLIM er fra 1 til 100 procent og for VELOLIMA fra 1 til 200 procent. 2: Den programmerede værdi for akseaccelerationen med ACC eller ACCLIMA ligger uden for det tilladte område fra 1 til 200 procent. 3: Den programmerede værdi for akseryk med JERKLIM eller JERKLIMA ligger uden for det tilladte område fra 1 til 200 procent.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas værdiområdet iht. programmeringsvejledningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14815	[Kanal %1:] Sætning %2 Negativ gevindstigningsændring programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en negativ gevindstigningsændring.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger værditildelingen. Den programmerede F-værdi bør være større end nul. Nul er tilladt, men uden effekt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14820	[Kanal %1:] Sætning %2 Maksimal spindelhastighed for konstant skærehastighed negativ programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der kan programmeres et maksimalt spindelomdrejningstal med nøgleordet LIMS=... for funktionen "konstant skærehastighed G96". Værdiområdet ligger mellem 0,1 - 999 999,9 [O/min].
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer det maksimale spindelomdrejningstal for en konstant skærehastighed inden for de ovenfor anførte grænser. Nøgleordet LIMS er modalt virkende og kan stå enten før eller i blokken med valget af den konstante skærehastighed.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14821	[Kanal %1:] Sætning %2 Fejl ved SUG-valg eller fravalg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under valget af en SOH-programmering (konstant skiveomkredshastighed) med GWPSON opstod der én af de følgende fejl: - Det blev forsøgt, at vælge en SOH-programmering for en spindel, som allerede er tilordnet et andet værktøj med TMON, GWPSON, CLGON eller aktivering af værktøjslængdekorrektoren. - Det blev forsøgt, at vælge et værktøj, som ikke er defineret. - Det blev forsøgt, at vælge et skær (implicit), som ikke er defineret. (Implicit valg: D1 for et værktøj, hvis intet skær er angivet.) - Valget baseres ikke på et slibespecifikt værktøj (400-499) - Det blev forsøgt, at vælge en SOH for det aktive værktøj, selvom VLK ikke er "aktiveret". - Valget baseres på et gyldigt spindelnummer. - Der blev anført en slibeskiveradius lig nul. Under valget af en SOH-programmering med GWPSOFF opstod én af de følgende fejl: - Fravalget baseres sig ikke på et slibespecifikt værktøj (400-499) - Det blev forsøgt, at fravælge SOH for det aktive værktøj, selvom værktøjslængdekorrektoren ikke blev aktiveret. - Fravalget baseres på et gyldigt spindelnummer.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller GWPSON- eller GWPSOF-kommandoen. - Kontroller værktøjskorrekturdataene: \$TC_DP1 : 400 - 499; \$TC_TGP1: Spindelnummer.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14822	[Kanal %1:] Sætning %2 Forkert SUG-programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under valget af en SOH-programmering (konstant skiveomkredshastighed) med GWPSON eller programmeringen af SOH med "S[Spindelnummer] = værdi" opstod der én af de følgende fejl: Ugyldigt spindelnummer Ugyldigt parameternummer for radiusberegningen i \$TC_TPG9 Gyldige værdier er: 3 for \$TC_DP3 (længde 1) 4 for \$TC_DP4 (længde 2) 5 for \$TC_DP5 (længde 3) 6 for \$TC_DP6 (radius) Ugyldig vinkel i \$TC_TPG8. Gyldige værdier er: -90 <= \$TC_TPG8 < +90. Der blev angivet en slibeskiveradius lig nul.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller værktøjskorrekturdataene.
- \$TC_DP1 : 400 - 499.
- \$TC_TPG1: Spindelnummer.
- \$TC_TPG8: Hældningsvinkel ved skrå skive.
- \$TC_TPG9: Korrekturparameter for radiusberegningen, f.eks. 3 for \$TC_GP3.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14823 [Kanal %1:] Sætning %2 Fejl under valg eller fravalg af værktøjsovervågningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under valget af værktøjsovervågningen med TMON opstod der én af de følgende fejl:
- Valget baseres ikke på et slibespecifikt værktøj (værktøjstyper 400-499).
- Valget baseres på et ugyldigt spindelnummer.
- Det blev forsøgt at vælge værktøjsovervågning for en spindel, hvor der allerede er tilordnet et andet værktøj med TMON, GWPSO, CLGON eller med en aktivering af en værktøjslængdekorrektur.
- Det blev forsøgt at vælge et værktøj, som ikke er defineret.
- Det blev forsøgt at aktivere et skær (implicit), som ikke er defineret. (implicit valg: D1 for et værktøj, hvis intet skær er angivet).
- Det blev forsøgt at aktivere værktøjsovervågning for det aktive værktøj, selv om værktøjskorrektionen ikke er aktiv.
- Ugyldigt parameternummer for radiusberegning i \$TC_TPG9

Gyldige værdier er:

3 for \$TC_DP3 (længde 1)

4 for \$TC_DP4 (længde 2)

5 for \$TC_DP5 (længde 3)

6 for \$TC_DP6 (radius)

Der blev angivet en slibeskiveradius lig nul.

Under fravalg af værktøjsovervågningen med TMOF opstod der én af de følgende fejl:

- Fravalget baseres ikke på et slibespecifikt værktøj (400 -499).
- Det blev forsøgt at fravælge værktøjsovervågning for det aktive værktøj, selv om værktøjslængdekorrektionen ikke er aktiv.
- Fravalget baseres på et ugyldigt spindelnummer.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller TMON- eller TMOF-kommandoen.
Kontroller værktøjskorrekturdataene.
- \$TC_DP1 : 400 - 499.
- \$TC_TPG1: Spindelnummer.
- \$TC_TPG8: Hældningsvinkel for skrå skive.
- \$TC_TPG9: Parameternummer for radiusberegning, f.eks. 3 for \$TC_GP3.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14824 [Kanal %1:] Sætning %2 SUG-konflikt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Funktionerne konstant skiveomkredshastighed SOH og konstant skærehastighed G96 S.. blev aktiveret samtidigt for en spindel.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14840 [Kanal %1:] Sætning %2 Forkert værdiområde for konstant skærehastighed

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede skærehastighed ligger ikke inden for indlæseområdet.
Indlæseområde metrisk: 0,01 til 9 999,99 [m/min]
Indlæseområde inch: 0,1 til 99 999,99 [inch/min]

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer skærehastigheden under adressen S inden for det tilladte værdiområde.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14850 [Kanal %1:] Blok %2 referenceakseskift for konstant skærehastighed ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Med en SCC[AX]-anvisning blev det forsøgt at skifte referenceaksen for en konstant skærehastighed.

Dette er ikke tilladt, hvis den anførte akse ikke er en geometriakse.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Under programmeringen af SCC[AX] skal en eksisterende geometriakse angives i kanalen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14860 [Kanal %1:] Blok %2 Valg af værktøjsskærehastighed er ikke tilladt. Årsag %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Fejlårsag

Forklaring: Aktiveringen af skærehastigheden SVC er ikke tilladt i den aktuelle tilstand.
Fejlårsager: Følgende funktion er aktiv.

1: Konstant skærehastighed G96, G961 eller G962

2: SPOS/SPOSA/M19 (spindelpositionering) aktiv

3: M70/aksedrift aktiv

4: SOH aktiv

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Aktiver omdrejningstalstyredriften før SVC programmeres for spindlen, f.eks. med M3, M4 eller M5.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14861 [Kanal %1:] Blok %2 SVC programmeret, men ingen værktøjskorrektur aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Skærehastighed SVC programmeret i blokken, men der er ingen aktiv værktøjskorrektur.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et egnet værktøj for anvisningen SVC.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14862 [Kanal %1:] Blok %2 SVC er programmeret, men radius for aktiv værktøjskorrektur er nul

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Skærehastighed SVC programmeret i blokken, men radius for det aktive værktøj er nul.
Radius for den aktive værktøjskorrektur fås ud fra korrekturparametrene \$TC_DP6, \$TC_DP12, \$TC_SCPx6 og \$TC_ECPx6.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et egnet værktøj med en værktøjsradius større end nul for anvisningen SVC.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14863 [Kanal %1:] Blok %2 for den programmerede SVC-værdi er nul eller negativ

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: SVC-skærehastighedens programmerede værdi er nul eller negativ.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Lokale alarmreaktion.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer en SVC-værdi, der er større end nul.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14900 [Kanal %1:] Sætning %2 Midtpunkt og slutpunkt programmeret samtidig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under programmeringen af en cirkel over åbningsvinklen blev cirkelmidtpunktet og også cirkelslutpunktet programmeret.
Derved er cirklen overdefineret. Kun én af punkterne er tilladt.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg den programmeringstype, med hvilken målet fra arbejdsstykketegningen kan overtages korrekt (undgå beregningsfejl).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

14910	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig cirkelåbningsvinkel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under programmeringen af en cirkel over åbningsvinklen blev der programmeret en negativ åbningsvinkel eller en åbningsvinkel ≥ 360 grader.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer åbningsvinklen inden for det tilladte værdiområde på 0.0001 - 359.9999 [grader].
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
14920	[Kanal %1:] Sætning %2 Mellempunkt for kredsen forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en programmering af en cirkel over et mellempunkt (CIP) ligger alle 3 punkter (start-, slut- og mellempunktet) på en lige linie og "mellempunktet" (programmeret med interpolationsparametrene I, J, K) ligger ikke mellem start- og slutpunktet. Drejer det sig for cirklen om en komponent i en skruelinie (helix), afgør omdrejningstallets angivelse (nøgleordet TURN=...) den videre blokprogrammering: - TURN>0: Alarmmelding, da cirkelens radius er uendelig. - TURN=0 og CIP-angivelse mellem start- og slutpunkt: Der dannes en ret linie fra start- til slutpunktet (uden alarmmelding).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Placer positionen for mellempunktet med parametrene I, J og K således, at den ligger præcist mellem cirkelens start- og slutpunkt eller undgå en sådan cirkelprogrammering og programmer cirklen med radius eller åbningsvinkel eller midterpunktsparemetre.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
15000	[Kanal %1:] Sætning %2 Kanal-sync-kommando med ugyldig mærke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM-anvisning med et punktnummer mindre end 1 eller større eller lig med det maksimale antal punkter. Undtagen: CLEARM(0) er tilladt og sletter alle punkter i kanalen!
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger anvisningen som angivet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
15010	[Kanal %1:] Sætning %2 Programkoordineringsfejl med ugyldig kanalnummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en WAITM-, WAITMC-, INIT- eller START-anvisning med et ugyldigt kanalnummer.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger anvisningen som angivet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

15020	[Kanal %1:] sætning %2 CHANDATA-sætning kan ikke udføres. Kanal %3 er ikke aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = String (CHANDATA-parameter)
Forklaring:	Med en CHANDATA-anvisning vælges der en dataindtastning for en kanal, som p.t. ikke er aktiveret. Indlæsningen af flerkanalets data skal ske 2 gange af hensyn til strukturen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Aktiver den pågældende kanal med maskin-/optionsdata eller - Slet CHANDATA-anvisningen samt alle tilhørende tildelinger til kanaldataene. Fejlmeldingen opstår regelmæssigt første gang INITIAL-init-modulet indlæses, med hvilket der skal installeres et flerkanalets system. I dette tilfælde: 1. Udfør en NCK-restart, for at aktivere de allerede indlæste globale maskinparametre til en installering af yderligere kanaler.. 2. Gentag indlæsningen af INITIAL-ini-modulet.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

15021	[Kanal %1:] Sætning %2 CHANDATA-sætning med ugyldig kanal-nummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Med en CHANDATA-anvisning vælges dataindtastningen for en ugyldig kanal, f.eks. < 1, > maksimalt antal kanaler, ikke den udførende kanal.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer CHANDATA-anvisningen svarende til den aktuelle konfiguration og projektering.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15025	CHANDATA(%3): Kanalen er ikke aktiv. Data ignoreres.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = CHANDATA-parameter
Forklaring:	Med en CHANDATA-anvisning vælges der en dataindtastning for en kanal, som p.t. ikke er aktiveret.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Det drejer sig om en henvisningsalarm, som henviser til, at filen, som indlæses efter NCK, indeholder parametre fra en inaktiv kanal. Nummeret på den inaktive kanal angives også. Denne kanals parametre er derefter ikke længere til rådighed i NCK.

Alarmer udløses af to årsager:

(1.) Kanalen bør først aktiveres efter en efterfølgende NCK-RESET/POWERON; dvs. filen skal indlæses igen. Opstår alarmer igen, er årsagen hertil, at (2.) den anførte kanal faktisk ikke skal aktiveres, men parametrene er indeholdt i filen. Kontroller for den (2.) årsag, om anlægget ikke har aktiveret den anførte kanal korrekt.

Hvis ja, kan der fortsættes uden yderligere foranstaltninger efter en ny NCK-RESET/POWERON; dvs. det er så ikke nødvendigt, at indlæse filen endnu en gang. Hvis nej, skal det sikres, at den kanal, der er inaktiveret ved fejl, igen aktiveres. Findes indstillingerne til aktivering af kanalerne i den fil, der skal indlæses (f.eks. arkivfilen), skal filen enten ændres med programmerne, eller filen skal oprettes igen i det anlæg, i hvilket filen blev oprettet, denne gang med det korrekte antal kanaler.

Lignende alarmer: 15020, 15021.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

15030 [Kanal %1:] Sætning %2 Forskellige målesystemindstillinger

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: INCH eller METRIC anvisningen beskriver målesystemet, i hvilket blokkene er udlæst fra styringen. For at forhindre at parametre, som tiltænkes et bestemt målesystem, ikke fortolkes forkert, optages en blok kun hvis der er en overensstemmelse mellem den ovenover anførte anvisning og det p.t. indstillede målesystem.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Skift målesystem eller overfør den blok, der passer til målesystemets indstilling.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15100 [Kanal %1:] Sætning %2 REORG-afbrydelse på grund af logfileoverløb

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Styringen kræver ændringsdata, der styres i en logfile, til en synkronisering mellem forløbsprogrammeringen og hovedforløbet med REORG. Alarmer indikerer, at der ikke er mere plads i logfilen til den anførte blok i kanalen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Der kræves ingen hjælp til den yderligere bearbejdning af det aktuelle hovedprogram, men:

1. Logfilestørrelsens skal forringes med:
Afstanden mellem forløbet og hovedløbet reduceres med egnede forløbsstops STOPRE.
2. Forstør logfile med kanalspecifikke maskinparameter:

MD28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM og
MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15110 [Kanal %1:] Sætning %2 REORG ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Styringen kræver ændringsdata, der styres i en logfile, til en synkronisering mellem forløbsprogrammeringen og hovedforløbet med REORG. Alarmen indikerer, at der ikke er mere plads i logfilen til den anførte blok i kanalen. Alarmmeldingen indikerer, at logfilen blev slettet, for at skaffe mere plads til programmeringen. Derved er en REORG af forløbslageret ikke længere muligt indtil næste koincidenspunkt
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Der er ingen hjælp til den yderligere bearbejdning af det aktuelle hovedprogram, men: 1. Logfilestørrelsen skal forringes med: Afstanden mellem forløbet og hovedløbet reduceres med egnede forløbsstops STOPRE. 2. Forstør logfile med kanalspecifikke maskinparameter: MD28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM og MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

15120 Hvis powersvigt nu: Sidst ændrede data er tabt; Indeks/bufferstørrelse= %1

Parameter: %1 = Indeks/bufferstørrelse

Forklaring: Henvisningsalarm. Alarmen har ingen negativ indflydelse på den momentane bearbejdning. En systemintern databuffer - som lagrer de sidst ændrede bufferede data - er løbet over (fordi dataændringsraten p.t. er for høj). Alarmen indikerer at et pludseligt spændingssvigt (powerfail) (forstyrrelse i nettet, anlægget kobles fra spændingsforsyningen) medfører tab af netop ændrede bufferede data (VT-data, hovedprogrammer, R-parameter, GUDs,...).

Drives anlægget i et miljø, i hvilket powerfail ikke kan ske, kan denne alarm forhindres med maskinparameteren MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[index] = 0

Parameteren %1 informerer om maskinparameterens indeks og den her indstillede bufferstørrelse.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Opstår alarmen kun sporadisk, kan den anses som en henvisning. Den regulære styring påvirkes ikke heraf. Skal/kan årsagen ikke fjernes, kan alarmen undertrykkes med en programmering af MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3=1 ('H8'). Er alarmen konstant aktiv, kontakt da det autoriserede personale/service. I så fald skal værdien i MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[index] forøges.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

15122 Power on efter powerfailure: %1 data blev gendannet, heraf %2 maskinparameter, %3 fejl.

Parameter: %1 = Antal data
%2 = Antal maskinparameter
%3 = Antal opståede fejl

Forklaring: Henvisningsalarm. Alarmen har ingen negativ indflydelse hvis %3, antallet af opståede fejl er nul. %1 angiver antallet af elementære og komplekse datagendannelsestrin, som udføres ved PowerOn efter et PowerOff eller spændingssvigt for at genoprette de persistente NCK data. %2 angiver antallet af genoprettede maskinparameter. Er værdien større end nul, kan en ny varmstart være nødvendig (NCK-reset) for at aktivere de maskinparameterændringer, som evt. blev konfigureret før spændingssvigtet. %3 angiver antallet af fejl, der er opstået ved datagendannelsen.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:	Er %3, antallet af opståede fejl, nul, er alarmen kun af informerende/henvisende art. Er %3, antallet af opståede fejl, større end nul, henviser alarmen til en softwarefejl. Der bør ikke arbejdes videre med dataene. Indlæs en egnet arkivfil, før der arbejdes videre, for at undgå følgeproblemer. Kontakt det autoriserede personale/service. Filen /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF indeholder informationer, som kan hjælpe Siemens med fejldiagnosen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15150	[Kanal %1:] Sætning %2 Genindlæsning ekstern blev afbrudt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Start fra ekstern blev afbrudt, fordi genladningsbufferen ikke indeholder tilstrækkeligt mange maskinfunktionsblokke (tilkørselsblokke, hjælpefunktion, gennemløbstid osv.). Årsag: Når der frigives allerede bearbejdede maskinfunktionsblokke, frigøres der også igen hukommelse i genladningsbufferen. Hvis der ikke længere frigives maskinfunktionsblokke, kan der heller ikke indlæses mere - der opstår en dead-lock-situation. Eksempler: - Definition af ekstremt lange kurvetabeller via start fra ekstern. - REPEAT-kommando: REPEAT-sløjfen ligger ikke fuldstændigt i genladningsbufferen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indføje maskinfunktionsblokke i delprogrammet. - Gør genladningsbufferen større(MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE). - Gør kurvetabellen mindre (NB: Blokke inden for CTABDET/CTABEND er ikke maskinfunktionsblokke). - REPEAT-kommando: Erstat REPEAT-sløjfe med EXTCALL-kald.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15160	[Kanal %1:] Blok %2 forkert fremløbsprojektering, antal blokke %3, funktions-ID %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Antal manglende blokke til blokklargøringen %4 = Funktionens ID, som har fastslået problemet
Forklaring:	Der kræves blokke til blokklargøringen ud over antallet i parameteren %3. Med parameter %4 kan det med en yderligere fejldiagnose iht. følgende liste fastslås, i hvilket område fejlen blev fastslået: 100 - 199: Interpreter 200 - 299: Værktøjsradiuskorrektur 300 - 399: Compile cyklus 400 - 499: LookAhead 500 - 599: Spindel 600 - 699: Repositionering 700 - 999: Konturklargøring 1000 - 1099: Nipling 1100 - 1499: Værktøjsorientering 1500 - 1599: Blød til-/frakørsel
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Forøg forløbsprogrammeringen MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP for at øge parameteren %3 med de anførte antal blokke.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15165 [Kanal %1:] Blok %2 fejl ved udvekslingen eller interpretationen af ASUPs %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = String

Forklaring: Ved start af hovedprogram eller ved start af et ASUP i reset-tilstand klargøres dataandelen af alle ASUPs der kan aktiveres p.t.:

- PLC-ASUPs
- Programkald med MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK der projekteres hændelsesstyret
- ASUP efter bloksøgning (MD11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1=1)
- System-ASUP der kan redigeres (\$MN_ASUP_EDITABLE)

Opstår der en fejl herunder (konverter eller interpreter) afgives først alarmer 15165 og derefter en konverter- eller interpreteralarm, som beskriver fejlen nærmere. Alarm 15165 medfører interpreterstop. Korrekturblok er ikke mulig.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korrigér hovedprogram.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15166 [Kanal %1:] Bruger system-ASUP _N_ASUP_SPF ikke til rådighed

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Funktionen "Brugerdefineret system-ASUP" blev aktiveret med MD11610 \$MN_ASUP_EDITABLE. Det tilhørende brugerprogram blev ikke fundet med den tilhørende søgesti

- 1. / _N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. / _N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Der arbejdes videre med standard system-ASUPs.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indlæs et brugerdefineret system-ASUP med/_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF eller /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15170 [Kanal %1:] Sætning %2 Program %3 kunne ikke oversættes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = String

Forklaring: Der opstod en fejl under udvekslingen. Den derefter viste (omsætter-)fejlmelding er baseret på det her anførte program.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Korrigér hovedprogram.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15171	[Kanal %1:] Sætning %2 Compilat %3 ældre end det tilhørende underprogram
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Objektprogram-filnavn
Forklaring:	Under kaldet af en prækompileret underprogram blev det fastslået, at objektprogrammet er ældre end den tilhørende SPF-fil. Objektprogrammet blev slettet, og underprogrammet udføres under starten i stedet for objektprogrammet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør foroversættelsen igen
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
15172	[Kanal %1:] Blok %2 underprogram %3. Der var ved forbejdningstidspunktet intet interface.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Underprogramnavn
Forklaring:	Der var intet programinterface for det underprogram, der skal indlæses, på tidspunktet for foroversættelsen i oversættelsesmodussen.
Reaktion:	Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet eller opret nye programinterfaces og foroversæt så programmerne igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
15173	[Kanal %1:] Blok %2 variabel %3 vides ikke ved forbejdningstidspunktet.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Variabel
Forklaring:	I forbindelse med foroversættelsen af programmet var variabelen %3 i styringen ikke kendt.
Reaktion:	Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet eller aktiver variabelen på tidspunktet for foroversættelsen, f.eks. aktiver en ny GUD-variabel før foroversættelsen. Aktiver derefter foroversættelsen igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
15175	[Kanal %1:] Sætning %2 Program %3. Der kunne ikke dannes interfaces
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = String
Forklaring:	Der opstod en fejl i interfacedannelsesmode. Den derefter viste (omsætter-)fejlmelding er baseret på det her anførte program. Der kan især opstå problemer når der indføres cyklusprogrammeringer i NCK, når MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM blev indstillet med for ringe værdier.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Korriger hovedprogrammet. - Blev/skal cyklusprogrammerne indlæses i NCK igen, skal også værdierne i MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM forstørres. Se især beskrivelsen til alarmen 6010.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15176 [Kanal %1:] Blok %2 Program%3 kan først startes efter en PowerOn

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Filnavn

Forklaring: Indlæses der et kodet program i NCK, skal der derefter udføres en NCK reset (varmstart), da interne data blev klargjort under NCK-opstarten til en effektiv bearbejdning af det kodede program. Da det kodede NC-program blev indlæst, blev det fastslået, at dataene ikke findes eller at de er forældede i forhold til det kodede NC-programs aktuelle version.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Udløs en NCK-reset (varmstart).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15177 [Kanal %1:] Blok %2 Fejl under klargøring af program %3, fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Filnavn
%4 = Fejlkode

Forklaring: Indlæses der et kodet program i NCK, skal der derefter udføres en NCK reset (varmstart), da interne data blev klargjort under NCK-opstarten til en effektiv bearbejdning af det kodede program. Derved opstod følgende problem:
Fejlkode 1: Fejl under indlæsning af program %4
Fejlkode 2: Der er ikke nok DRAM-lager til rådighed, til at gemme de behandlede data.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fejlkode 1: Programmet %4 skal kodes igen og indlæses. Udfør derefter en NCK-reset (varmstart).
Fejlkode 2: Forhøj system SL 710-740, 802D, 828D: \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Forhøj system SL 840 DI: \$MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Udfør derefter en NCK-reset (varmstart).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15180 [Kanal %1:] Blok %2: Fejl under bearbejdningen af program %3 som INI/DEF-file

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = String

Forklaring: Der opstod en fejl under bearbejdningen af et initialiseringsprogram (INI-fil) eller en GUD- eller makrodefinitionsfil (DEF-fil).
Den derefter viste fejlmelding er baseret på den her viste fil.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Korrigér initialiseringsprogrammeringen (INI-fil) eller GUD- eller makrodefinitionsfilen (DEF-fil).
Foretag også en ændring i lagerkonfigurationen ved alarmer 12380 eller 12460.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15182	[Kanal %1:] Cyklusalarm ud fra den ændrede Siemenscyklus %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = anvendes ikke %3 = Sti- og filnavn på den ændrede SIEMENS cyklus
Forklaring:	Da en Siemens cyklus, der er ændret af brugeren, blev opstartet, blev der genereret en cyklusalarm med SETAL() (se følgealarmen i alarmoutput). Da Siemenscyklussen er blevet ændret af brugeren (f.eks. maskinfabrikanten), skal årsagen til cyklusalarmen findes/afhjælpes af brugeren, som har ændret cyklussen.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fejlårsagen, som medføre cyklusalarmen, kan ikke undersøges af SIEMENS, viden om det ændrede cyklusforløb kun foreligger hos den person, der er ansvarlig for ændringen af cyklussen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
15185	[Kanal %1:] %2 fejl i INI-file
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Antal registrerede fejl
Forklaring:	Der blev fastslået fejl under bearbejdningen af initialiseringsprogrammet _N_INITIAL_INI. Denne alarm afgives også, hvis der i forbindelse med en _N_INITIAL_INI-bearbejdning fastslås fejl i GUD-definitionfilerne eller hvis der fastslås fejl i makro-definitionfilerne under opstarten
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korrigér INI- eller DEF-filen eller MD og opret ny INI.fil (via 'upload').
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
15186	[Kanal %1:] %2 fejl i GUD-, makro- eller INI-file
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Antal registrerede fejl
Forklaring:	Under bearbejdningen af GUD-/makrodefinitionfilerne (DEF-files) eller initialiseringsfilerne (INI-files) blev der fastslået %2 fejl Hvilken fil, det drejer sig om, blev allerede angivet med alarmen 15180. De opståede fejl blev forinden angivet med fejlspecifikke alarmer, f.eks. 12080 "syntaksfejl".
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger definitionsfilen eller initialiseringsfilen
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
15187	[Kanal %1:] Fejl under starten af PROGEVENT-filen %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = anvendes ikke %3 = PROGEVENT filnavnet

Forklaring: Der opstod en fejl under bearbejdningen af en PROGEVENT.
Med alarmer 15187 vises navnet på det program, der blev startet som PROGEVENT. Alarmer 15187 udgives sammen med den alarm, der beskriver årsagen til fejlen. Alarmer 15187 udgives også, når alarmer opstår fra et underprogram, der blev startet fra PROGEVENT

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger PROGEVENT-filen (underprogram)
Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15188 [Kanal %1:] Fejl under starten af ASUP-filen %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = anvendes ikke
%3 = ASUP filnavnet

Forklaring: Der opstod en fejl under bearbejdningen af et ASUP.
Med alarmer 15188 vises navnet på det program, der blev startet som ASUP.
Alarmer 15188 udgives sammen med den alarm, der beskriver årsagen til fejlen. Alarmer 15188 udgives også, når alarmer opstår fra et underprogram, der blev startet fra ASUP.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger ASUP-programmet (underprogram)
Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15189 [Kanal %1:] Fejl under udførelsen af SAFE.SPF

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Der opstod en fejl under bearbejdningen af NC-initialiseringsprogrammet til Safety-Integrated /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF. Denne alarm udgives samtidig med alarmer, som beskriver årsagen til fejlen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Korriger /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF og udfør NCK-reset.
Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

15190 [Kanal %1:] Sætning %2 Ingen hukommelse ledig til underprogramkald

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: I fortolkeren blev følgende deadlock fastslået: Der kræves lager til indlæsningen af et underprogram. Module-lageret er dog tomt, og der ser ikke ud til at modul-lageret igen frigives med bearbejdningen af forløbs-/hovedforløbskøen, da køen er tom.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Forøg MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC eller programmer forløbsstop STOPRE før underprogrammets indlæsning.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

15300 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig gennemløbstal ved sætningssøgning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev indtastet et negativ gennemløb i funktionen "bloksøgning med beregning" i spalten P (gennemløb). Det tilladte værdiområde udgør fra P 1 - P 9 999.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast kun positive gennemløbstal inden for værdiområdet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15320 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig søgningskommando

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Søgekommandoen (søgemålets type) er mindre end 1 eller større end 5. Den indføres i spalten type i søgevinduet. Tilladte søgekommandoer er:

Type betydning

- 1 Søgning efter bloknummer
- 2 Søgning efter label
- 3 Søgning efter string
- 4 Søgning efter programnavn
- 5 Søgning efter linienummer i en fil

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af søgekommandoen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15330 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig sætningsnummer som søgning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Syntaksfejl! Positive integer-tal må anvendes som bloknumre. Ved hovedblokke skal der sættes et ":" foran og ved sekundære blokke et "N" foran.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Gentag indtastningen med korrigeret bloknummer.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15340 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig label som søgning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Syntaksfejl! En label skal have mindst 2 og højst 32 tegn, hvorved det første tegn skal være bogstaver eller underscores. Labels med kolon må ikke anvendes.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Gentag indtastningen med korrigeret label.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15350 [Kanal %1:] Sætning %2 Søgningen ikke fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det anførte program blev undersøgt til programenden, uden at det forvalgte søgemål blev fundet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller hovedprogrammet, foretag en ændring af søgemålet (skrivefejl i hovedprogrammet) og genstart søgningen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15370 [Kanal %1:] Søgning ved sætningsøgning ikke fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Der blev angivet et ugyldigt søgemål under bloksøgningen (f.eks. negativt bloknummer).

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller anført bloknummer, label eller tegnkæde. Gentag indtastningen med et korrekt søgemål.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15380 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig inkremental programmering i akse %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Akse

Forklaring: En aksens første programmering efter "søgning efter blokendepunkt" sker inkrementelt. Dette er ikke tilladt i de følgende situationer:

- Efter søgemålet skete der en transformationsskift.
- En frame med rotationsandel er aktiv. Den programmerede akse deltager i rotationen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Find et søgemål, i hvilket aksens kan programmeres absolut.
Læg til den samlede søgeposition, deaktiver med SD42444 \$SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
Anvend søgning med beregning "på kontur".

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15390 [Kanal %1:] Sætning %2 %3 ikke udført under sætningssøgning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kildesymbol

Forklaring: Under en bloksøgning udføres og opsamles kommandoer om skift, slet, definering af elektronisk gear ikke, men springes helt over.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil den ønskede geartilstand med et ASUP.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15395	[Kanal %1:] Master-slave kan ikke udføres under sætningssøgningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Der skal udføres en master-slave kobling i hovedprogrammet med en MASLON anvisning. Positionsforskydningen \$P_SEARCH_MASLD kan ikke beregnes korrekt under bloksøgningen, da akserne, der skal kobles, befinder sig i forskellige kanaler.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, om de pågældende akser alle er i den samme kanal.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
15400	[Kanal %1:] Sætning %2 valgt initial-init-modul eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev valgt et INI-modul for en læse-, skrive- eller bearbejdningsfunktion med betjeningen; modulet 1. er ikke i NCK-området eller 2. har ikke det nødvendige beskyttelsesområde, som kræves til funktionens udførelse.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller om det valgte INI-modul er gemt i NCK-filsystemet. Det momentane beskyttelsesniveau skal mindst være lige så stort (eller større) end det beskyttelsesniveau, der blev fastlagt under filens oprettelse til læse-, skrive- eller bearbejdningsfunktionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
15410	[Kanal %1:] Sætning %2 Initialiseringsfil med ugyldig M-funktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I et init-modul må der som eneste M-funktion kun stå en programende med M02, M17 eller M30.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fjern alle M-funktioner undtagen slutlabel fra init-modulet. Et init-modul må kun have værditildelinger (og globale datadefinitioner, hvis de ikke defineres igen i et program, der udføres senere), men ingen bevægelses- eller synkronaktioner.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
15420	[Kanal %1:] Sætning %2 Sætning ikke tilladt i aktuelle modus
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Alarmen deaktiveres i de følgende situationer: - Fortolkeren er stødt på en ugyldig anvisning (f.eks. tilkørselskommando) under bearbejdningen af en INI-file eller en definitionsfil (makro eller GUD). - Adgangsbeskyttelsen bør i en GUD-fil ændres til en maskinparameter med REDEF, selvom der er en ACCESS-fil (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF). Adgangsrettigheder for maskinparametre må kun ændres med én af ACCESS-filerne med REDEF. - Under udførelsen af et Safety-initialiseringsprogram / _N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF blev en ugyldig anvisning registreret pga. det hertil projekterede reducerede sprogomfang.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Korriger i INI-, GUD- eller makrofilen
- Korriger hovedprogrammet

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

15450 [Kanal %1:] Sætning %2 overført program kan ikke gemmes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Et oversat program kunne ikke lagres i oversættelsesmodus. Der foreligger én af de følgende grunde:
- Lagerpladsmangel
- Mellemkodelinien (compilat) for stor

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Sørg for plads i arbejdslageret eller foretag en ændring af hovedprogrammet (mindre kompleksitet).

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

15460 [Kanal %1:] Sætning %2 Syntaksfejl ved selvhold

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Adresserne, der er programmeret i blokken, er ikke kompatible med den modalt virkende, syntaksbestemmende funktion.
Eksempel:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger den viste blok; Tilpas G-funktionerne og adresserne i blokken til hinanden.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

15500 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig forskydningsvinkel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Funktionen CSHEAR blev indlæst med en ugyldig forskydningsvinkel, f.eks. når vinkelsummen mellem aksevektorerne overskrider 360 grader.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer en forskydningsvinkel på baggrund af de geometriske betingelser for maskin-/arbejdsstykke-systemet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15700 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig cyklus-alarmanummer %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Cyklusalarmanummer

Forklaring: Der blev programmeret en SETAL-kommando med et cyklusalarmanummer mindre end 60 000 eller større end 69 999.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer et alarmnummer i SETAL-anvisningen i det rigtige område.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15701	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 ikke tilladte cyklus-alarmnummer %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Cyklusalarmnummer
Forklaring:	Der blev programmeret en SETAL-kommando med et cyklusalarmnummer mindre end 60 000 eller større end 69 999.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Programmer et alarmnummer i SETAL-anvisningen i det rigtige område.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15800	[Kanal %1:] Sætning %2 Forkert udgangsbetingelser for CONTPRON/CONTDCON
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Startbetingelserne for CONTPRON/CONTDCON er forkerte: - G40 ikke aktiv - SPLINE eller POLY aktiv - Ukendt bearbejdningstype programmeret - Overført bearbejdningsretning ikke defineret - Definition på LUD's i forkert underprogramniveau - Overførte koordinater for cirklen
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15810	[Kanal %1:] Sætning %2 Forkert Array-dimension ved CONTPRON/CONTDCON
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Antallet af spalter for feltet, oprettet til CONTPRON/CONTDCON, svarer ikke til den aktuelle programmeringsvejledning.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

15900 [Kanal %1:] Sætning %2 Måletaster ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Måling med sletning af resterende strækning
Der blev programmeret en sensor i hovedprogrammet med kommandoen MEAS (måling med sletning af resterende strækning); denne er ikke tilladt. Tilladt er sensornumrene:
0 ... ingen sensor
1 ... sensor 1
2 ... sensor 2,
uafhængigt heraf, om sensoren så også er tilsluttet.
Eksempel:

N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000

Sensor 2 med sletning af resterende strækning

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Forsyn nøgleordet MEAS=.. med et sensornummer inden for de ovenover anførte grænser. Det skal svare til sensorens hardwareforbindelse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

15950 [Kanal %1:] Sætning %2 ingen vandring programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Måling med sletning af resterende strækning
Der blev ikke programmeret en akse i hovedprogrammet med kommandoen MEAS (måling med sletning af resterende strækning) eller der blev programmeret en tilkørsel på nul.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korrigér hovedprogrammet og tilføj akseadressen eller tilkørselsstrækningen til måleblokken.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

15960 [Kanal %1:] Sætning %2 ingen vandring programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Måling uden sletning af resterende strækning
Der blev ikke programmeret en akse i hovedprogrammet med kommandoen MEAW (måling uden sletning af resterende strækning) eller der blev programmeret en tilkørsel på nul.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korrigér hovedprogrammet og tilføj akseadressen eller tilkørselsstrækningen til måleblokken.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16000 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig værdi for løfteretning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Der blev programmeret en kodeværdi til løfteretningen (nøgleord: ALF=...) under "hurtigt løft fra konturen" (nøgleord: LIFTFAST), som ligger uden for det tilladte område (tilladt værdiområde: 0 til 8). Ved aktiv fræserradiuskorrektur kan: ved G41 kodenumrene 2, 3 og 4 og ved G42 kodenumrene 6, 7 og 8 ikke anvendes, da koder en retning mod konturen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer løfteretningen under ALF=... inden for de tilladte grænser.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16005 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig værdi for løftning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Programmeringen er forkert: Værdien for løftevejen må ikke være negativ.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16010 [Kanal %1:] Sætning %2 Bearbejdningsstop efter hurtigløft

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en LIFTFAST uden interruptrutine (ASUP). Kanalen stoppes når løftebevægelsen er udført.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Efter et kanalstop skal akserne køres manuelt fri i JOG og programmet skal afbrydes med reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16015 [Kanal %1:] Sætning %2 Forkert aksebenævner %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Der blev programmeret akser med akseidentifikatorer fra forskellige koordinatsystemer ved LIFTFAST. Løftebevægelsen er så ikke længere entydig.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend et koordinatsystems akseidentifikator.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16016	[Kanal %1:] Sætning %2 ingen tilbagetrækningsposition for akse %3 programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Der blev programmeret en returneringsfrigivelse ved LIFTFast uden at der blev angivet en returneringsposition for den pågældende akse. Løftebevægelsen er så ikke længere entydig.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en returneringsposition for den pågældende akse.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16017	[Kanal %1:] Akse %2 identifikation %3, LIFTFast ignorerer denne akse, aktuel akse kan ikke trækkes tilbage
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel %3 = Identifikation
Forklaring:	LIFTFast kan ikke anvendes for aksen. Alarmer kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 11. Label (parameter 3) er bitkoderet, og henviser til alarmens mulige årsager: 0x01 Akse er i en anden kanal 0x02 Akse er i spindelMode (f.eks. SPOS) 0x04 Akse er en PLC-akse 0x08 Akse er en baneakse 0x10 Akse er en neutral akse 0x20 Akse er en koblet slave-akse 0x40 Akse er i statisk synkronaktion Oversigt over programmeringernes reaktioner på LIFTFast: Akse Synact Reaktion på LIFTFast ----- Bane STOP + LIFTFast POS STOP + LIFTFast POS blokv. STOP + LIFTFast POS modal STOP + LIFTFast POS stati. RUN + SHOWALARM 16017 POSA STOP + LIFTFast MOV blokv. STOP + LIFTFast MOV modal STOP + LIFTFast MOV stati. RUN + SHOWALARM 16017 PLC RUN + SHOWALARM 16017 Bane RUN + SHOWALARM 16017 SPOS STOP + SHOWALARM 16017 SPOS blokv. STOP + SHOWALARM 16017 SPOS modal STOP + SHOWALARM 16017 SPOS stati. RUN + SHOWALARM 16017 SPOSA STOP + SHOWALARM 16017
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning:	Fjern aksen fra POLFMLIN eller POLFMASK. Alarmen kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 11. På tidspunktet for LIFTFAST er der programmeret en akse til LIFTFAST, men aksens status tillader ikke LIFTFAST (f.eks. baneakse eller spindel) eller aksen er ikke i kanalen. LIFTFAST bør kun anvendes på akser, som momentant kan udføre returneringen. POLFMASK eller POLFMLIN bør tilpasses tilsvarende.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16020	[Kanal %1:] I sætning %2 kan ikke repositioneres.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Programmering eller betjening forkert: En repositionering med REPOS-kommandien er kun mulig i et ASUP (interruptrutiner). Programmeres en REPOS-kommando f.eks. i hovedprogrammet eller i en cyklus, afbrydes hovedprogrambearbejdningen med alarmen 16020. Derudover afgives alarmen i de følgende situationer: - Adgang til \$AC_RETPOINT (genstartspostion) uden for et ASUP (f.eks. i hovedprogrammet) - En akse, der skal repositioneres, er i en afbrudt blok en baneakse med synkron positionering (OSCILL) og er nu i en tilstand, som ikke tillader at aksens tilkøres som baneakse. Hjælp: Placer aksens i tilstanden "Neutral akse" før repositioneringen med WAITP. - En akse, der skal repositioneres, er i en afbrudt blok en positioneringsakse til en baneakse (OSCILL) og kan nu ikke tilkøres. Hjælp: Placer aksens igen i tilstanden "Pos-akse" før repositioneringen med WAITP. - Gevindskæring (G33, G34, G35, G335, G336) var aktiv i den afbrudte record.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag evt. en ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
16025	[Kanal %1:] Blok %2 ugyldig akseksift i REPOS-kommando gennem akse %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akseidentifikator
Forklaring:	Der blev programmeret med en REPOS-kommando en akse eller en spindel, som på dette tidspunkt har tilstanden NEUTRAL. Da REPOS-kommandoen ikke kan udføre en implicit GET, kan akserne/spindlerne ikke repositioneres. Hovedprogrambearbejdningen afbrydes derfor.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilordn de akser/spindler, der skal repositioneres, til kanalen før REPOS-kommandoen med en GET-kommando. Eksempel: GET(A) ; Tilordn A-aksen til kanalen REPOS L A ; Repositioner geometriakserne og A-aksen
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16100	[Kanal %1:] Sætning %2 Spindel %3 ikke i kanalen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = String
Forklaring:	Programmering er forkert: Spindelnummeret kendes ikke i denne kanal. Alarmen kan opstå i forbindelse med dvæletid eller en spindelfunktion.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller hovedprogrammet, om det programmerede spindelnummer er korrekt, eller om programmet er i den rigtige kanal. Kontroller MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX for alle maskinakser, om det programmerede spindelnummer forekommer i en akse. Dette maskinaksenummer skal indføres i en kanalakse på MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16105	[Kanal %1:] Sætning %2 Spindel %3 kan ikke tildeles
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = String
Forklaring:	Programmering er forkert: Den programmerede spindel tildeles ingen real spindel med spindelnummerkonverteren. Alarmen kan opstå ved ukorrekt anvendelse af SD42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger settingsparameter eller foretag en ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
16111	[Kanal %1:] Blok %2 spindel %3 hastighed ikke programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindel
Forklaring:	Et omdrejningstal skal programmeres.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer et omdrejningstal med S[spindelnummer]=..
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16112	[Kanal %1:] Sætning %2 følgende spindel %3 ikke tilladt programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindel

Forklaring:	Under en synkronspindel-VV-kobling kan en ekstra bevægelse til følgespindlen kun programmeres med M3, M4 og M5 og S.. De strækninger, der kommer af positionsangivelserne, kan ikke overholdes sikkert under en hastighedskobling ved især manglende positionsregulering. Er målenøjagtighed eller reproducerbarhed ikke i midtpunktet kan alarmen undertrykkes med maskinparameteren MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend en synkronspindel-DV-kobling eller programmer omdrejningsretning og omdrejningstal.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16120	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig indeks værktøjsfinkorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Programmering er forkert: I PUTFTOC-kommandoen angiver den 2. parameter, for hvilken værktøjsparameter værdien skal korrigeres (1 - 3 værktøjslængder, 4 værktøjsradius). Den programmerede værdi ligger uden for det tilladte område. Tilladt er værdierne 1 - 4, hvis en online-værktøjsradiuskorrektur er tilladt (se MD20254 \$MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), ellers værdierne 1 - 3.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet: Længden 1 - 3 eller 4 for radius er tilladt.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16130	[Kanal %1:] Sætning %2 Kommando ved FTOCON ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Tilfælde 1: Niveauskifte er ikke tilladt, hvis den modale G-funktion FTOCON: "værktøjsfinkorrektur til" er aktiv. - Tilfælde 2: Transformationsvalget er kun tilladt for nultransformationen eller en transformation af skrå akse, transmit eller tracyl, hvis FTOCON er aktiv. - Tilfælde 3: Værktøjsveksel er ikke tilladt med M06, hvis FTOCON var aktiv siden sidste værktøjsveksel. - Tilfælde 4: Orienterbar værktøjsholder er aktiv.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet: Deaktiver værktøjsfinkorrektur med FTOCOF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16140	[Kanal %1:] Sætning %2 FTOCON ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsfinkorrekturen (FTOC) er ikke kompatibel med den aktuelle transformation. Dette gælder også for en aktiv værktøjsholder.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet: Deaktiver værktøjsfinkorrektur med FTOCOF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16150	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig spindelnummer ved PUTFTOCF
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det spindelnummer, der er programmeret for PUTFTOC eller PUTFTOCF ligger uden for det tilladte område for spindelnumre.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Foreligger det programmerede spindelnummer?
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16200	[Kanal %1:] Sætning %2 Ingen spline- og polynomiuminterpolation
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Spline- og polynomiuminterpolationen er supplement, som ikke foreligger i styringens basisversion.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer ikke spline- og polynomiuminterpolationen eller opdater med det tilhørende supplement.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16300	[Kanal %1:] Sætning %2 Nævner polynomium med nulstillinger inden for parameteret ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det programmerede nævnerpolynomium (med PL [] = ..., dvs. uden angivelse af geometriakse) har et nuldecimal inden for det definerede parameterområde (PL = ...). Dermed er kvotienten for tæller- eller nævnerpolynomiet uendeligt eller ubestemt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af polynomiumblokken således, at der ikke er et nul i nævnerpolynomiet inden for dets længde.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16400	[Kanal %1:] Sætning %2 Positioneringsaksen %3 kan ikke deltage i Spline
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	En akse, der er tildelt en splinedeling (n) med SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) blev programmeret som positioneringsakse med POS eller POSA.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilordn ikke positioneringsaksen splinedelingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16410	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 er ingen geometriakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev programmeret en geometriakse, som ikke kan dannes på en maskinakse under den aktuelle transformation (der er evt. ingen transformation aktiv p.t.). Eksempel: Uden transformation: Polær koordinatsystem med X, Z, og C-akse Med transformation: Kartesisk koordinatsystem med X, Y og Z, f.eks. ved TRANSMIT.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Aktiver transformationsarten med TRAORI (n) eller programmer ikke geometriakser, som ikke er en del af transformationskoblingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16420	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 programmeret flere gange
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Det er ikke tilladt at programmere en akse flere gange.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Slet akser, der er programmeret flere gange.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16430	[Kanal %1:] Sætning %2 Geometriakse %3 kan køre i drejet koordinatsystem som positioneringsakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	I det drejede koordinatsystem ville en tilkørsel af en geometriakse som positioneringsakse (dvs. langs med dets aksevektor i et drejet koordinatsystem) betyde en tilkørsel af flere maskinakser. Dette er i modstrid med positioneringsaksekonceptet, ved hvilket en akseinterpolator også kører til baneinterpolatoren.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Geometriakser kan kun tilkøres når rotationen som positioneringsakse er deaktiveret. Deaktiver rotationen: Nøgleord ROT uden yderligere angivelse af akse eller vinkel Eksempel: N100 ROT
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16440	[Kanal %1:] Sætning %2 Rotation for ikke eksisterende geometriakse programmeret.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en rotation, som roterer en ikke eksisterende geometriakse.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16500	[Kanal %1:] Sætning %2 fase eller afrunding negativ
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en negativ fas eller afrunding i nøgleordene CHF=..., RND=... eller RNDM=...
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer kun værdierne for fas, afrundinger og modale afrundinger med positive værdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16510	[Kanal %1:] Blok %2 Ingen planakse til diameterprogrammering forhånden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev valgt en diameterprogrammering, selvom der ikke er indføjet en planakse med en diameterprogrammering. Planakserne kan indføres med MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF eller MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 for en diameterprogrammering. Diameterprogrammeringen kan aktiveres ved: - Udgangsstilling DIAMON eller DIAM90 i G-gruppen 29 under opstarten - Programmering af DIAMON eller DIAM90 - Programmering af DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] eller DAC, DIC, RAC, RIC
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Der skal konfigureres en planakse under programmeringen DIAMON/DIAM90 med MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF. Aksen AX skal være en konfigureret planakse til en diameterprogrammering med MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 under programmeringen af DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] eller DAC, DIC, RAC, RIC.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16600	[Kanal %1:] Blok %2 spindel %3 gearskifte ikke muligt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer
Forklaring:	Det programmerede omdrejningstal ligger uden for det isatte gears omdrejningstalområde. For at kunne udføre det programmerede omdrejningstal skal geartrinet skiftes. For at kunne udføre et automatisk geartrinskifte (M40 er aktiv), skal spindlen være i omdrejningstalstyredrift. Alarmen meldes ikke længere, efter at bit 30 (0x40000000) er programmeret i MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Funktionen påvirkes dog ikke heraf.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Skift til omdrejningstalstyredrift sker med en programmering af M3, M4 eller M5. M-funktionerne kan skrives i den samme blok med et S-ord.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16605 [Kanal %1:] Blok %2 Spindel %3 gearskifte i %4 ikke muligt

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Spindelnummer
 %4 = Geartrin

Forklaring: Spindlen kan ikke skifte gear, når:
 - gevindskæringen (G33, G34, G35) er aktive
 - spindlen er en ledeskrue eller følgespindel i en kobling
 - spindlen positioneres

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Der skal sættes i gear før bearbejdningstrin indledes.
 Hvis der alligevel skal skiftes gear i én af den ovenstående funktioner, skal denne funktion deaktiveres, mens gearskiftet står på. Gevindskæringens deaktivering sker med G1, synkronspindelkoblingen kobles fra med COUPOF, spindelpositioneringsfunktionen forlades med M3, M4 eller M5.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16670 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 maksimalt antal CP-moduler (%4) overskredet

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Aksenavn, spindelnummer
 %4 = Maks. antal Cp-moduler

Forklaring: Det blev forsøgt at aktivere flere generiske koblinger, end der er konfigureret i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer antallet af fastlagte eller aktive koblinger eller forhøj antallet af koblingsmoduler, der er konfigureret i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.
 Skaf evt. yderligere optionstrin for den generiske kobling.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16671 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 maksimalt antal CP-moduler (%4) overskredet

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Aksenavn, spindelnummer
 %4 = Maks. antal Cp-moduler

Forklaring: Det blev forsøgt at aktivere flere generiske koblinger, end der er konfigureret i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Reducer antallet af fastlagte eller aktive koblinger eller forhøj antallet af koblingsmoduler, der er konfigureret i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.
 Skaf evt. yderligere optionstrin for den generiske kobling.

Programfortsættelse: Slet alarmen i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16672 [Kanal %1:] Blok %2 ledeakse/spindel %3 maksimalt antal CP-ledeværdier (%4) overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer
%4 = Maksimalt antal Cp-ledeværdier

Forklaring: Det blev forsøgt at aktivere flere ledeværdier for de generiske koblinger, end der er konfigureret i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer antallet af fastlagte eller aktive ledeværdier eller forhøj det samlede antal ledeværdier, der er konfigureret i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Skaf evt. yderligere optionstrin for den generiske kobling.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16673 [Kanal %1:] Blok %2 ledeakse/spindel %3 maksimalt antal CP-ledeværdier (%4) overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer
%4 = Maksimalt antal Cp-ledeværdier

Forklaring: Det blev forsøgt at aktivere flere ledeværdier for de generiske koblinger, end der er konfigureret i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Reducer antallet af fastlagte eller aktive ledeværdier eller forhøj det samlede antal ledeværdier, der er konfigureret i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Skaf evt. yderligere optionstrin for den generiske kobling.

Programfortsættelse: Slet alarmen i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16674 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 følgeakse/spindel %4 maksimalt antal CP-moduler overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Det blev forsøgt at aktivere flere generiske koblinger, end der er konfigureret i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Reducer antallet af fastlagte eller aktive koblinger eller forhøj antallet af koblingsmoduler, der er konfigureret i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Skaf evt. yderligere optionstrin for den generiske kobling.

Programfortsættelse: Slet alarmer i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16675	[Kanal %1:] blok %2 følgeakse/spindel %3 koblingsmodul allerede defineret i kanal %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse/spindel %4 = Kanalnummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at fastlægge eller aktivere en Cp-kobling, selv om der allerede er fastlagt eller aktiveret en kobling til følgeaksen/spindlen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet: Et Cp-koblingsmodul må ikke være defineret i flere kanaler på samme tid (til samme følgeakse/spindel).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16676	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 ledeakse/skrue %4 maksimalt antal CP-ledeværdier overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at aktivere flere ledeværdier for de generiske koblinger, end der er konfigureret i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Reaktion:	NC ikke driftklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Reducer antallet af fastlagte eller aktive ledeværdier eller forhøj det samlede antal ledeværdier, der er konfigureret i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD. Skaf evt. yderligere optionstrin for den generiske kobling.
Programfortsættelse:	Slet alarmer i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16677	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 koblingsmodul er allerede defineret i kanalen %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Kanalnummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at fastlægge eller aktivere en Cp-kobling, selv om der allerede er fastlagt eller aktiveret en kobling til følgeaksen/spindlen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet: Et Cp-koblingsmodul må ikke være defineret i flere kanaler på samme tid (til samme følgeakse/spindel).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16678 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 tilstand %4 ugyldig køreanvisning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer
%4 = Tilst.

Forklaring: I den generiske koblings aktuelle tilstand er en ekstra kørebewægelse i følgeaksen/spindlen ikke tilladt.

Reaktion: Eksempel: CPOF=X G0 X100 er ikke tilladt.
Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet.
En bevægelsen i følgeaksen/spindlen kan programmeres med CPFPOS ved CPON eller CPOF.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16679 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Følgespindel/-akse %4 ikke til rådighed

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: En kobling blev til- eller frakoblet, for hvilken følgespindlen/-aksen p.t. ikke er til rådighed. Mulige årsager er:
- Spindel/akse aktiv i kanalen.
- Spindel/akse er aktiv i en anden kanal.
- Spindel/aksen blev betjent af PLC og er endnu ikke frigivet.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Frigiv følgespindel/-akse med spindel/akseudveksling, eller frigiv fra PLC

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16680 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %4 anvisning %3 programmeret flere gange

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Cp-anvisning
%4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Den anførte anvisning blev programmeret flere gange i blokken for den samme følgeakse/spindel for en generisk kobling.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16681	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 CPFPOS ikke tilladt (årsag %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Årsag
Forklaring:	CPFPOS må ikke angives for en følgeakse/spindel i en generisk kobling i den aktuelle tilstand. Årsager hertil kan være: - Årsag 1: Koblingen kobles ikke helt fra, mindst én ledeakse/spindel forbliver aktiv i koblingen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der er følgende muligheder for hjælp til de anførte årsager: - Årsag 1: CPFPOS angives kun når koblingen slås fra, når den lukkes helt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16682	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 anvisning %4 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Cp-anvisning
Forklaring:	De anførte anvisninger er ikke tilladt samtidigt i en blok for den samme følgeakse/spindel for en generisk kobling.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16684	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 anvisning %4 ikke mulig separat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Cp-anvisninger
Forklaring:	De anførte anvisninger er kun tilladt sammen i en blok for en følgeakse/spindel i en generisk kobling.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16685	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 anvisning %4 ikke mulig separat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Cp-anvisninger
Forklaring:	De anførte anvisninger er kun tilladt sammen i en blok for en følgeakse/spindel i en generisk kobling.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16686 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 koblingstype/anvisning %4 ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer
%4 = Cp-anvisninger

Forklaring: Den anførte anvisning er ikke tilladt for den anførte type i en generisk kobling.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16687 [Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 koblingstype/anvisning %4 ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Koblingstype

Forklaring: Den anførte anvisning er ikke tilladt for den anførte type i en generisk kobling.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16690 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 skift referencesystem %4 ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer
%4 = Referencesystem

Forklaring: Det blev forsøgt at skifte referencesystemet ved en aktiv generisk kobling.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Afslut koblingen og genaktiver med det ønskede referencesystem.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16692	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 maksimalt antal koblinger i blok (%4) overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Maks. antal koblinger
Forklaring:	Det maksimale antal generiske koblinger i en blok blev overskredet
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet. Reducer antallet af generiske koblinger der er programmeret i en blok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16694	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 tilstand/anvisning %4 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Tilstand, anvisning
Forklaring:	Den anførte anvisning er ikke tilladt i den generiske koblings aktuelle tilstand.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16695	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 tilstand/anvisning %4 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Tilstand, anvisning
Forklaring:	Den anførte anvisning er ikke tilladt i den generiske koblings aktuelle tilstand.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16696	[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 kobling ikke defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der skal udføres en anvisning for en ikke defineret kobling.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Definer og aktiver evt. koblingen før anvisningen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16697 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 kobling ikke defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Der skal udføres en anvisning for en ikke defineret kobling.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Definer og aktiver evt. koblingen før anvisningen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16698 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 ledeakse/spindel %4 ikke defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer
%4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Der skal udføres en anvisning for en ikke defineret ledeakse/spindel i en kobling.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Definer og aktiver evt. ledeaksen/spindlen før anvisningen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16699 [Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 ledeakse/spindel %4 ikke defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Aksenavn

Forklaring: Der skal udføres en anvisning for en ikke defineret ledeakse/spindel i en kobling.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.
Definer og aktiver evt. ledeaksen/spindlen før anvisningen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16700	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 forkert tilspændingstype
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Tilspændingen blev programmeret under en gevindskærefunktion i en ikke tilladt enhed G33 (gevind med konstant stigning) og tilspændingen blev ikke programmeret med G94 eller G95. G33 (gevind med konstant stigning) er aktiv (modal) og G63 programmeres yderligere i en efterfølgende blok (konflikt! (G63 ligger i den 2., G33, G331 og G332 ligger i den 1. G-gruppe). G331 eller G332 (gevindskæring uden udligningspatron) og tilspændingen blev ikke programmeret med G94.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend kun tilspændingstypen G94 eller G95 til gevindskæringen. Efter G33 og før G63 skal gevindskæringen så deaktiveres med G01.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16701	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 følgeakse/spindel %4 kobling er ikke defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der skal udføres en anvisning for en ikke defineret kobling.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet. Definer og aktiver evt. koblingen før anvisningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16715	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 Spindel ikke i stilstand
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer
Forklaring:	Ved de anvendte funktioner (G74, referencepunktkørsel) skal spindlen stå stille.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer M5 eller SPOS/SPOSA før den manglende blok i hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16720	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 gevindstigning er nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev ikke programmeret en stigning i en gevindblok med G33 (gevind med konstant stigning) eller G331 (gevindskæring uden udligningspatron).

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gevindstigningen skal programmeres for den anførte geometriakse under den tilhørende interpolationsparameter. X -> I Y -> J Z -> K
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16730	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 forkert parameter
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Ved G33 (gevindskæring med konstant stigning) blev stigningsparameteren ikke tilordnet den hastighedsbestemmende akse. Ved længdeslebne - og plangevind programmeres gevindstigningen for den anførte geometriakse under den tilhørende interpolationsparameter. X -> I Y -> J Z -> K Ved koniske gevind baseres adressen I, J, K på aksens største strækning (gevindets længde). Der angives dog ingen 2. stigning for den anden akse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilordn stigningsparameteren for den hastighedsbestemmende akse.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16735	[Kanal %1:] Blok %2 Forkert geometriparameter (fejl %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Fejlspesifikation
Forklaring:	Ved G335/G336 (gevindskæring med konvekse gevind) kunne stigningsparameteren ikke tilordnes en hastighedsbestemmende akse. Fejlnummeret angiver den nøjagtige årsag: Fejl 1 : Stigningsparameteren svarer ikke til endepunktet eller ikke til det programmerede cirkelplan. Fejl 2 : Der blev programmeret en cirkelbanevinkel, der er større end 90 grader. Fejl 3 : Cirkelbanen har en helix-(skruelinje-)andel. Fejl 4 : Cirkelbanen overlapper en af vinklerne med 45/135/225/315 grader i programmeringen. Fejl 5 : Cirkelbanen overlapper en af vinklerne med 45/135/225/315 grader efter frames beregning. Fejl 6 : Stigningen blev ikke programmeret for aksens største kørselsstrækning.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller cirkelprogrammeringen eller - Tilordn aksens stigningsparameter med den største kørselsstrækning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16736	[Kanal %1:] I blok %2: Prog. gevindblok til overholdelse af dynamikgrænseværdier for kort %3, kræver %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Overslibningslængde, der kan anvendes af den programmerede gevindblok %4 = Overslibningslængde, der kræves til den dynamiske tilpasning under overholdelse af grænseværdier
Forklaring:	Kræves der pga. programmeringen en dynamisk tilpasning fra en til det næste gevindelement, kontrolleres, om vejens længde er lang nok for at overholde de dynamiske grænseværdier. Til denne såkaldte overslibning kan der kun anvendes en del af den programmerede vejlængde da gevindblokkens programmerede målhastighed for den krævede gevindgeometri (gevindstigning, spindelomdrejningstal) er nået og skal udlæses. Det kan forventes, at de dynamiske grænseværdier skal overskrides for at udføre den dynamiske tilpasning af den krævede gevindgeometri. Alarmen udlæses kun, hvis den ikke undertrykkes via MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 af bit 25
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	1. Ændr emneprogrammet, og forlæng gevindsatsens %2 vejlængde. 2. Forlæng gevindsatsens overslibningslængde med DITBR = -1. 3. Sæt MD 11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 25. 4. Sæt indstillingsdato SD42010 \$SC_THREAD_RAMP_DISP[2] = 0
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16740	[Kanal %1:] Sætning %2 Ingen geometriakser programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke programmeret en geometriakse under gevindskæringen (G33) eller gevindskæring uden udligningspatron (G331, G332). Geometriaksen er nødvendig, hvis der blev angivet en interpolationsparameter. Eksempel: N100 G33 Z400 K2 ; Gevindstigning 2 mm, gevindende Z=400 mm N200 SPOS=0 ; Overfør spindel i aksedrift N201 G90 G331 Z-50 K-2 ; Gevindskæring på Z=-50, venstregang N202 G332 Z5 ; Returnering, automatisk retningsskift N203 S500 M03 ; Spindel igen i spindel drift
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Angiv geometriaksen og de tilhørende interpolationsparametre.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16746	[Kanal %1:] Blok %2 spindel %3 valgt geartrin %4 ikke installeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer %4 = Geartrin
Forklaring:	Den første geartrinblok er aktiv. Det nødvendige geartrin er ikke indstillet i 1. geartrinblok. Antallet af indstillede geartrin er konfigureret i maskinparameteren MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS. Eksempler på hvornår alarmen opstår med 3 indstillede geartrin (MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS = 3): * ... M44 eller M45 programmeres for den pågældende spindel * ... M70 programmeres og maskinparameteren MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE er større end 3.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet: Der kan kun isættes gyldige geartrin, som også er indstillet iht. maskinparameteren MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.
Begræns M70-konfigurering (MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) til MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16747	[Kanal %1:] Blok %2 spindel %3 isat geartrin %4 til gevindskæring ikke installeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer %4 = Geartrin
Forklaring:	Med G331 aktiveres den anden geartrinkblok til gevindboring. Det aktuelle geartrin er ikke indstillet i den anden geartrinkblok. Antallet af indstillede geartrin er konfigureret i maskinparameteren MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2. I kørselsblokke er et geartrinskift ikke muligt. Geartrinet der passer til omdrejningstallet skal isættes før kørselsblokken.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fremgangsmåde til automatisk aktivering af det rigtige geartrin før gevindbearbejdningen: * Spindlens omdrejningstal (S) programmeres i en G331-blok uden aksebevægelser før gevindbearbejdningen (f.eks. G331 S1000) * Aktiver M40 til spindlen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16748	[Kanal %1:] Blok %2 spindel %3 geartrinskift %4 forventet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer %4 = Geartrin
Forklaring:	Med G331 aktiveres den anden geartrinkblok til gevindboring. I den aktuelle kørselsblok ligger det programmerede omdrejningstal (S) for masterspindlen ikke i det aktive geartrins omdrejningstalområde. I kørselsblokke er et geartrinskift ikke muligt. Geartrinet der passer til omdrejningstallet skal isættes før kørselsblokken.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fremgangsmåde til automatisk aktivering af det rigtige geartrin før gevindbearbejdningen: * Spindlens omdrejningstal (S) programmeres i en G331-blok uden aksebevægelser før gevindbearbejdningen (f.eks. G331 S1000) * Aktiver M40 til spindlen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16750	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 SPCON ikke programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	For den programmerede funktion (rundakse, positioneringsakse) skal spindlen være i en positionsregulering.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer spindlens positionsregulering med SPCON i den foregående blok.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16751 **[Kanal %1:] Sætning %2 Spindel/akse %3 SPCOF kan ikke udføres**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Spindlen skal befinde sig i styredrift til den programmerede funktion. Lejereguleringen må ikke være deaktiveret i positionerings- eller aksedriften.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Overfør spindlen til styredrift i den foregående blok. Dette kan ske med M3, M4 eller M5 for den pågældende spindel.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16757 **[Kanal %1:] Blok %2 for sekundær spindel %3 er der allerede en kobling som ledeskrue/akse**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Følgespindelnummer

Forklaring: En kobling blev tilsluttet, ved hvilken følgespindlen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling som ledeskrue/akse. Sammenkædede koblinger kan ikke bearbejdes.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller i hovedprogrammet om følgespindlen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling end ledeskruen/aksen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16758 **[Kanal %1:] Blok %2 for ledeskrue %3 er der allerede en kobling som sekundær spindel/akse**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Ledeskruenummer

Forklaring: En kobling blev tilsluttet, ved hvilken ledeskruen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling som følgespindel/akse. Sammenkædede koblinger kan ikke bearbejdes.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller i hovedprogrammet om ledeskruen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling som følgespindel/akse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16760 **[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 S-værdi mangler**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Spindlens omdrejningstal mangler under gevindskæringen uden udligningspatron (G331 eller G332).

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer spindlens omdrejningstal i adressen S i [O/min] (til trods for aksedrift); omdrejningsretningen fås af spindelstigningens fortegn: - Positiv gevindstigning: Omdrejningsretning lige som M03 - Negativ gevindstigning: Omdrejningsretning lige som M04
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16761	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse/spindel %3 i kanal kan ikke programmeres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Programmering er forkert: Aksen/spindlen kan ikke programmeres nu i kanalen. Alarmen opstår når aksen/spindlen anvendes af en anden kanal eller af PLC.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Anvend "GET()".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16762	[Kanal %1:] Sætning %2 Spindel %3 gevindfunktion er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer
Forklaring:	Programmeringen er forkert: Spidelfunktionen kan p.t. ikke udføres. Alarmen opstår, når spindlen (masterspindlen) er forbundet interpolatorisk med akserne.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogram. Deaktiver gevindskæring eller -boring.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16763	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 Programmeret omdrejningstal er ugyldigt (nul eller negativ)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev programmeret et omdrejningstal (S-værdi) med værdien nul eller en negativ værdi.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Det programmerede omdrejningstal (s-værdi) skal være positiv. Afhængig af anvendelsen kan værdien nul accepteres (f.eks. G25 S0).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16765	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 følgespindel/-akse mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Følgespindlen/-aksen blev ikke skrevet i hovedprogrammet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16766	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 stringen kan ikke fortolkes
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	En kobling blev tilsluttet, ved hvilken der blev skrevet en string, der ikke kan fortolkes (f.eks. blokskifteadfærd).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16767	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 ledeskrue/-akse mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Ledeskruen/-aksen blev ikke skrevet i hovedprogrammet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16769	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 der er for mange koblinger til aksens %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Akse navn, spindelnummer
Forklaring:	For den anførte akse/spindel blev der defineret flere ledeakser/-spindler end tilladt.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16770 [Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 har intet målesystem

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Der blev programmeret en af de følgende spindelfunktioner, som kræver en positionsregulering: SPCON, SPOS, SPOSA, COUPON, G331/G332.

Minimumsforudsætningen for en positionsregulering er et målesystem.

Der er ikke konfigureret et målesystem i den programmerede spindels MD30200 \$MA_NUM_ENCS.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Opdater med et målesystem.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16771 [Kanal %1:] Blok %3 følge-akse %2 overlappet bevægelse ikke frigivet

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenavn, spindelnummer

%3 = Bloknummer, label

Forklaring: For den anførte akse kan der ikke udføres en gearsynkronisering og ingen overlappet bevægelse, da denne ikke er frigivet ved VDI-interfacet. Denne alarm kan undertrykkes med Bit17 = 1 i MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 eller ved CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit11 = 1.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX5002.4 (frigivelse følgeakseoverlapping).

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

16772 [Kanal %1:] Blok %2 akse %3 er sekundær akse, koblingen åbnes

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Akse, spindel

Forklaring: Aksen er aktiv i en kobling som følgeakse. I modus REF åbnes koblingen. Alarmen kan undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit29 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit0 = 1.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Koblingen lukkes igen når modus REF forlades.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

16773 [Kanal %1:] Akse %2 er en sekundær akse. Ledetaksernes %3 og %4 akse-/spindelsspærring er ikke ens.

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Akse, spindel

%3 = Akse, spindel

%4 = Akse, spindel

Forklaring:	Aksen er aktiv i en kobling som følgeakse. Ledeakserne har forskellige tilstande mht. akse/spindelspærringen. Alarmen kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit0 =1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAX] Bit1 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ensret alle ledeakser mht. akse-/spindelspærring
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

16774	[Kanal %1:] For sekundær akse/spindel %2 synkronisering afbrudt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Synkroniseringen (EGONSYN, EGONSYNE eller COUP) blev afbrudt for den anførte akse. Der er forskellige årsager til synkroniseringens afbrydelse. - RESET - Programslut - Aksen skifter til sporing - Lynstop pga. en alarm
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Er synkroniseringens afbrydelse i orden eller ønsket, kan alarmen undertrykkes med maskinparameteren MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAX] Bit2 = 1. Kun ved elektronisk gear EG: Må synkroniseringen ikke kunne afbrydes, kan dette sikres med et blokskiftekrævierum FINE i EGONSYN eller EGONSYNE.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16775	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 akse %4 der er intet målesystem
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev programmeret en af de følgende spindelfunktioner, som kræver en positionsregulering: SPCON, SPOS, SPOSA, COUPON, G331/G332. Minimumsforudsætningen for en positionsregulering er et målesystem. Der er ikke konfigureret et målesystem i den programmerede spindels MD30200 \$MA_NUM_ENCS.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Opdater med et målesystem.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16778	[Kanal %1:] Sætning %2 Kobling: Ringkobling ved følgeakse %3 og ledeakse %4 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	En kobling blev tilsluttet, ved hvilken der opstår en ringkobling under hensyntagen til yderligere koblinger. Dette kan ikke beregnes entydigt.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Konfigurer koblingen iht. MD eller korriger NC-hovedprogrammet (kanal-MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
16779	[Kanal %1:] Sætning %2 Kobling: for mange koblinger for akse %3, se aktiv ledeakse %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Til den anførte akse/spindel blev der defineret flere ledeakser/-skrue, end det er tilladt. Som sidste parameter angives en ledeskrue/et ledeværdiobjekt, hvortil aksens/spindlen allerede er koblet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
16780	[Kanal %1:] Sætning %2 Følgespindel/-akse mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Følgespindlen/-aksen blev ikke skrevet i hovedprogrammet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16781	[Kanal %1:] Sætning %2 Ledeskrue/-akse mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ledeskruen/-aksen blev ikke skrevet i hovedprogrammet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16782 [Kanal %1:] Sætning %2 Følgespindel/-akse %3 ikke til rådighed

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: En kobling blev tilsluttet, ved hvilken følgespindlen/-aksen p.t. ikke er til rådighed. Mulige årsager er:
 - Spindlen/aksen er aktiv i en anden kanal.
 - Spindlen/aksen betjenes af PLC og er endnu ikke frigivet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Placer ledeskruen/-aksen med spindel-/akseskift i den pågældende kanal eller frigiv fra PLC.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16783 [Kanal %1:] Sætning %2 Ledeskruer/-akse %3 ikke til rådighed

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Der blev aktiveret en kobling, ved hvilken ledeskruen/aksen p.t. ikke er til rådighed. Mulige årsager er:
 - Der er aktiveret en kobling af nom. værdi og spindlen/aksen er aktiv i en anden kanal.
 - Spindlen/aksen blev betjent af PLC og er endnu ikke frigivede.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Placer ledeskruen/-aksen med spindel-/akseskift i den pågældende kanal eller frigiv fra PLC.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16785 [Kanal %1:] Sætning %2 Identiske spindler/akser %3

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: En kobling blev tilsluttet, ved hvilken følgespindlen/-aksen er den samme som ledeskruen/-aksen

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 - Konfigurer koblingen iht. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1
 - eller korriger hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16787 [Kanal %1:] Sætning %2 Koblingsparameter kan ikke ændres

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den anførte kobling er skrivebeskyttet. Derfor kan koblingsparametrene ikke ændres.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Fjern skrivebeskyttelsen (se MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1) - eller korrigér hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16788	[Kanal %1:] Sætning %2 Ringkobling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En kobling blev tilsluttet, ved hvilken der opstår en ringkobling under hensyntagen til yderligere koblinger. Dette kan ikke beregnes entydigt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Konfigurer koblingen iht. MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1 - eller korrigér hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16790	[Kanal %1:] Sætning %2 Parameter er nul eller mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En kobling blev tilsluttet, ved hvilken der blev angivet en relevant parameter med nul eller som ikke blev skrevet (f.eks. nævner ved oversættelsesforhold, ingen følgeakse).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Konfigurer koblingen iht. SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1 - eller korrigér hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16791	[Kanal %1:] Sætning %2 Parameter er ikke relevant
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En kobling blev tilsluttet, ved hvilken der ikke blev skrevet en relevant parameter (f.eks. parameter for ELG).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16792	[Kanal %1:] Sætning %2 for mange koblinger for akse/spindel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Til den anførte akse/spindel blev der defineret flere ledeakser/-skruer, end det er tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16793	[Kanal %1:] Sætning %2 På grund af kobling af akse %3 ingen transformationsskift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den angivne akse er en følgeakse i en transformationskobling. Når koblingen er aktiveret, kan transformationen ikke skiftes.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet. Deaktiver koblingen(erne) i denne akse før transformationsskiftet eller skift ikke transformationen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16794	[Kanal %1:] Sætning %2 På grund af kobling af akse/spindel %3 ingen referencepunktkørsel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den angivne akse er en (gantry-)følgeakse og kan derfor ikke tilkøre referencepunktet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet. Deaktiver koblingen(erne) i denne akse før en referencepunktkørsel eller udfør ingen referencepunktkørsel. En gantry-følgeakse kan ikke tilkøre et referencepunkt for sig selv.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16795	[Kanal %1:] Sætning %2 String kan ikke fortolkes
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En kobling blev tilsluttet, ved hvilken der blev skrevet en string, der ikke kan fortolkes (f.eks. blokskifteadfærd).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogram.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16796	[Kanal %1:] Sætning %2 Kobling ikke defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der skal tilsluttes en kobling, hvis parameter hverken er programmet eller konfigureret.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger NC-hovedprogram eller MD; Programmer koblingen med COUPDEF eller konfigurer den med en MD.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16797	[Kanal %1:] Sætning %2 Kobling er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der skal udføres en sådan funktion, ved hvilken en kobling ikke må være aktiv, f.eks. må COUPDEL eller TANGDEL ikke anvendes i aktive koblinger.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger hovedprogrammet; Deaktiver koblingen med COUPOF eller TANGOF.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16800	[Kanal %1:] Sætning %2 Vandringsætning DC/CDC for akse %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Nøgleordet DC (direct coordinate) må kun anvendes i rundakser. Det medfører en tilkørsel af den programmerede absolutte position med den korteste strækning. Eksempel: N100 C=DC(315)
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Erstat nøgleordet DC med angivelsen AC (absolute coordinate) i den viste NC-blok. Opstår alarmer som følge af en forkerte aksedefinition, kan aksen omdannes til en rundakse med den aksepecifikke MD30300 \$MA_IS_ROT_AX. Korresponderende maskinparameter: MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
16810	[Kanal %1:] Sætning %2 Vandringsætning ACP for akse %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Nøgleordet ACP (absolute coordinate positive) må kun anvendes i "modulokser". Det medfører en tilkørsel af den programmerede absolutte position i den anførte retning.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Erstat nøgleordet ACP med angivelsen AC (absolute coordinate) i den viste NC-blok. Opstår alarmen som følge af en forkerte aksedefinition, kan aksen omdannes til en rundakse med moduloskifte med de aksespecifikke MD30300 \$MA_IS_ROT_AX og MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO. Korresponderende maskinparameter: MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16820	[Kanal %1:] Sætning %2 Vandringssætning ACN for akse %3 ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Nøgleordet ACN (absolute coordinate negative) må kun anvendes i "moduloakser". Det medfører en tilkørsel af den programmerede absolutte position i den anførte retning.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Erstat nøgleordet ACN med angivelsen AC (absolute coordinate) i den viste NC-blok. Opstår alarmen som følge af en forkert aksedefinition, kan aksen omdannes til en rundakse med moduloskift med de aksespecifikke MD30300 \$MA_IS_ROT_AX og MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO. Korresponderende maskinparameter: MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16830	[Kanal %1:] Sætning %2 Forkert position ved akse/spindel %3 programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev programmeret en positionen uden for området 0 - 359,999 i en moduloakse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmet positionen i området 0 - 359,999 grader.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16904	[Kanal %1:] Programpåvirkning: aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt i aktuel tilstand
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Bearbejdningen (program, jog, bloksøgning, referencepunkt...) kan ikke startes eller fortsættes i den aktuelle tilstand.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller programmets og kanalens tilstand.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16905	[Kanal %1:] Programpåvirkning: aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Bearbejdningen kan ikke startes eller fortsættes. Start accepteres kun, hvis en NCK-funktion startes. Eksempel: I modus jog accepteres en start, hvis f.eks. funktionsgeneratoren er aktiv eller en jog-bevægelse blev stoppet forinden med stop-tasten.
Reaktion:	Alarmreaktion i automatisk drift.
Afhjælpning:	Kontroller programmets og kanalens tilstand.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16906	[Kanal %1:] Programpåvirkning: aktion '%2<ALNX>' afbrudt af en alarm
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen blev afbrudt pga. en alarm.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fjern fejlen og kvitter alarmer. Start så igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16907	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' kun mulig i stop-tilstand
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen må kun udføres i stoppet tilstand.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller programmets og kanalens tilstand.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16908	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' kun mulig under reset eller ved blokstop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen må kun udføres i reset eller ved blokstop. I modus JOG må en akse, der tilkøres som geometriakse i det drejede koordinatsystem, under en modusskift ikke være aktiv som PLC- eller kommandoakse (startet med statisk synkronaktion). Dvs. sådanne akser skal igen være i tilstanden 'neutrale akser'.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller programmets og kanalens tilstand. Kontroller i modus JOG om akserne er PLC- eller kommandoakser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16909	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt i aktive modus
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Der skal aktiveres et andet modus til den aktiverede funktion.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller betjening og modus.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16911	[Kanal %1:] Skift til et andet modus ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Skift fra opdatering til et andet modus er ikke tilladt.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Når opdateringen er udført, kan der igen skiftes til et andet modus.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16912	[Kanal %1:] Programpåvirkning: aktion '%2<ALNX>' kun mulig i reset-tilstand
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen må kun udføres i en reset tilstand. Eksempel: Programvalg med HMI eller kanalkommunikation (INIT) kan kun udføres i reset-tilstand.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reset eller vent til bearbejdningen er afsluttet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16913	[BAG %1:] [Kanal %2:] Modusskift: aktion '%3<ALNX>' ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = BAG-nummer %3 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Det er ikke tilladt at skifte til det ønskede modus. Skiftet kan kun ske i reset. Eksempel: Programmets bearbejdning stoppes i modus AUTO med NC-stop. Derefter skiftes modus til JOG (programtilstand afbrudt). Herfra kan der kun skiftes til modus AUTO og ikke til modus MDA!
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tryk enten på tasten reset og nulstil dermed programmets bearbejdning eller aktiver modus, i hvilket programmet blev bearbejdet forinden.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16914	[BAG %1:] [Kanal %2:] Modusskift: aktion '%3<ALNX>' ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = BAG-nummer %3 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Forkert modusskift f.eks.: Auto -> MDAREF.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller betjening og valgt modus.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16915	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt i aktive blok
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Afbrydes tilkørselsblokke med ASUPs, skal det afbrudte program (reorganisering af blokbearbejdningen) kunne fortsættes efter ASUPs afslutning. Den 2. parameter beskriver hvilken aktion blokbearbejdningen ville afbryde.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Lad programmet køre videre til en reorganiseret NC-blok eller foretag en ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16916 [Kanal %1:] Repositionering: aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt i aktive tilstand

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Blokbearbejdningens repositionering kan p.t. ikke lade sig gøre. Modusskift kan ikke udføres.
Den 2. parameter fastlægger, med hvilken aktion repositioneringen skal udføres.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Lad programmet køre videre til en repositionerbar NC-blok eller foretag en ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16918 [Kanal %1:] For aktion '%2<ALNX>' skal alle kanaler være i reset

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: For at kunne udføre aktionen skal alle kanaler være i udgangsposition! (f.eks. til indlæsning af maskinparameter)

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Vent enten til kanaltilstanden er afbrudt eller tryk på reset-tasten.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16919 [Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt ved aktiveret alarm

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Aktionen kan ikke udføres pga. en alarm eller kanalen er i en fejltilstand.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Tryk på RESET-tasten.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16920 [Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' er allerede aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: En identisk aktion er stadig i bearbejdning.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Vent indtil den foregående proces er afsluttet, og gentag så betjeningen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16921 [BAG %2:] [Kanal %1:] Maskindato: Kanal-/BAG-tildeling ikke tilladt eller dobbelt

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = BAG-nummer

Forklaring: Der blev fastslået en ugyldig kanal-/BAG-tildeling under opstarten.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.

Kanalen er ikke driftsklar.

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller parameteren MD10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16922	[Kanal %1:] Underprogrammer: aktion '%2<ALNX>' Maksimal forgreningsdybde overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Den aktuelle bearbejdning kan afbrydes på forskellige måder. Afhængigt af måden aktiveres ASUPs. Disse ASUPs kan også afbrydes som brugerprogrammerne. Af hensyn til lageret kan ASUPs ikke forgrenes ubegrænset. Eksempel: Et interrupt afbryder den aktuelle programbearbejdning. Yderligere interrupts med højere prioritet afbryder de forinden aktiverede ASUP-bearbejdninger. Mulige aktioner er: DryRunOn/Off, DecodierEinzelsatzOn, sletning af resterende strækning, interrupts.....
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Udløs ikke hændelsen på denne blok.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16923	[Kanal %1:] Programpåvirkning: aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt i aktuel tilstand
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Den momentane bearbejdning kan ikke stoppes, da kun en forløbsproces er aktiv. Dette gælder f.eks. for indlæsning af maskinparameter og under en bloksøgning til målet er fundet.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afbrydelse pga. RESET!
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16924	[Kanal %1:] NB: Programtest ændrer værktøjsdata
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Værktøjsdata ændres under en programtest. Dataene kan ikke korrigeres automatisk efter programtestens udførelse. Brugeren opfordres med denne fejlmelding til at oprette en backup eller indlæse dataene igen efter udført test.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Gem værktøjsdata på HMI og indlæs dem igen efter 'ProgtestOff'.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16925	[Kanal %1:] Programpåvirkning: aktion '%2<ALNX>' i aktuel tilstand ikke tilladt, aktion '%3<ALNX>' aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn %3 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen blev afvist, da der p.t. udføres en modus- eller undermodusskift (skift til automatik, MDA, jog, opdatering, digitalisering, ...). Eksempel: Alarmmeldingen udgives, når starttasten trykkes ind under en modus- eller undermodusskift fra f.eks. Auto til MDA, før NCK har bekræftet modusvalget.

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Gentag aktionen.
Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16926 [Kanal %1:] Kanalkoordinering: Aktion %2 i sætning %3 ikke tilladt, marker %4 allerede sat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktion
%3 = Bloknummer
%4 = Markernummer

Forklaring: Aktionen er afvist, den marker der skal sættes, er allerede sat. Kontroller programmet.
Eksempel:
SETM(1) ; CLEARM(1) ; Markeres skal først nulstilles.
SETM(1)

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Gentag aktionen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16927 [Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt ved aktiv interrupt-behandling

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Aktionen må ikke aktiveres under en interruptbehandling (f.eks. modusskift).

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Reset eller vent til interrupt-bearbejdningen er afsluttet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16928 [Kanal %1:] Interruptbehandling: aktion '%2<ALNX>' ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Der blev aktiveret en programafbrydelse til en ikke reorg-kompatibel blok.
Eksempler på mulige programafbrydelser er i dette tilfælde:

- Kørsel til fast stop
- VDI-kanal sletning af rest. strækning
- VDI-aksial sletning af rest. strækning
- Måling
- Softwarelimit
- Akseudskiftning
- Aksen kommer fra sporing
- Servo disable
- Gearskifte ved fakt-GS ulig nom.-GS.

For den pågældende blok drejer det sig om:

- Pick-up blok fra bloksøgning (undtagen den sidste pick-up blok)
- Blok ved opdateringsafbrydelse.

Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Udløs ikke hændelsen på denne blok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16930	[Kanal %1:] Forgænger og aktuel sætning %2 skal adskilles af en udførende sætning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer
Forklaring:	Sprogfunktionerne WAITMC, SETM, CLEARM, WRTPR og MSG må kun programmeres i en NC-blok. For at undgå hastighedsbrud, skal disse blokke tilføjes internt i NCK til den efterfølgende NC-blok (ved WAITMC for forgænger-NC-blokken). Af denne grund skal der altid være en blok, der kan udføres, mellem NC-blokkene (ingen regneblok). En NC-blok der kan udføres indeholder f.eks. kørebevægelser, en hjælpefunktion, STOPRE, dvæletid, etc. OBS: Dette gælder ikke for programmeringen af MSG med den ekstra parameter "1". Her dannes en separat blok, som afbryder banestyringsdriften.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Mellem forgænger- og den aktuelle NC-blok skal der programmeres en NC-blok, der kan udføres. Eksempel: N10 SETM. N15 STOPRE ; Indføj NC-blok, der kan udføres. N20 CLEARM.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

16931	[Kanal %1:] Underprogrammer: aktion '%2<ALNX>' Maksimal forgreningsdybde overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Den aktuelle bearbejdning kan afbrydes med forskellige aktioner. Afhængigt af aktionen aktiveres ASUP-programmer. Disse ASUP-programmer kan også afbrydes lige som brugerprogrammet. Af hensyn til lageret er en vilkårlig ASUP-forgrening ikke mulig. Eksempel: Ved en tilkørselsblok for en repositioneringsproces må der ikke gentagen afbrydes, men vent til denne er færdig. Mulige aktioner er: Modusskift, SlashOn/Off, opdatering.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foranled en blokskift og gentag aktionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16932	[Kanal %1:] Konflikt ved aktivering af brugersdata type %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Datatype

Forklaring:	Med funktionen "aktiver brugerdata" (PI-service _N_SETUDT) ændres en datablok (værktøjsskorrektur, indstillelig nulpunktforskydning eller basisframe), som samtidig også beskrives af hovedprogramblokke under forberedelse. I tilfælde af en konflikt nulstilles værdien fra HMI. Parameteren %2 angiver hvilken blok det drejer sig om: 1: Aktiv værktøjsskorrektur 2: Basisframe 3: Aktiv nulpunktforskydning
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller oplysningerne på HMI og gentag eventuelt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16933	[Kanal %1:] Interruptbehandling: Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt i aktuel tilstand
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Blev der stoppet midlertidigt ud over blokgrænserne pga. en reorg-hændelse, kan det ske, at der anvendes en ikke reorg-kompatibel blok. I denne situation skal reorg-hændelsesbehandlingen afbrydes! Reorg-hændelser er f.eks. underprogramafbrydelser, sletning af resterende strækning og interrupts.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Programmet skal afbrydes med reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16934	[Kanal %1:] Interruptbehandling: Aktion '%2<ALNX>' ikke mulig på grund af stop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Reorg-hændelser er f.eks. underprogramafbrydelse, sletning af resterende strækning og interrupts, akseksift, forlad tilstanden sporing. I denne situation overlapper to reorg-hændelser hinanden. Derved rammer den 2. reorg-hændelse den 1. blok, som blev genereret af den foregående hændelse (f.eks. akseksift udføres tvungent 2 gange hurtigt efter hinanden). Akseksift medfører reorganisering i kanalerne, hvor der uventet tages en akse ud. Netop denne blok skal stoppes som beskrevet i forløbet ovenover, så ISO-bufferet ikke kan løbe fuldt. Dette kan ske med tasten stop eller stopall, med en alarm med projekteringen INTERPRETERSTOP eller med en dekode-enkelblok.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Programmet skal afbrydes med reset
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16935	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke mulig på grund af søgning.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen er ikke tilladt, da en bloksøgning p.t. er aktiv via en programtest. Bloksøgning via programtest: "Pi-ydelse _N_FINDBL med modeparameter 5" Under denne søgningstype må hverken programtesten eller testforløbstilspændingen aktiveres.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Aktiver aktionen efter bloksøgningens afslutning.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16936	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke mulig på grund af aktiv prøvetilspænding
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen er ikke tilladt, da en testforløbstilspænding er aktiv. Eksempel: Bloksøgning via programtest: "Pi-ydelse _N_FINDBL med modeparameter 5" må ikke aktiveres under en aktiv testforløbstilspænding.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmet skal afbrydes med reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16937	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke mulig på grund af program-test.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Aktionen er ikke tilladt, da en programtest er aktiv. Eksempel: Bloksøgning via programtest (Pi-ydelse _N_FINDBL med modeparameter 5) må ikke aktiveres under en aktiv programtest.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Sluk for programtesten.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
16938	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' afbrudt på grund af aktiv geartrinskit
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Reorg-hændelser er f.eks. underprogramafbrydelse, sletning af resterende strækning og interrupts, aksekit, forlad tilstanden sporing. Disse hændelser afventer slutningen på et gearskitte. Den maksimale ventetid er dog udløbet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Programmet skal afbrydes med reset og MD10192 \$MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME skal evt. forhøjes.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
16939	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' afvist pga. aktiv gearskitte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Reorg-hændelser, som er mulige i stoppet tilstand, er f.eks. driftskift, afvent slutningen på et gearskitte. Den maksimale ventetid er dog udløbet.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag aktionen eller forhøj MD10192 \$MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16940	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' Venter på geartrinskift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Reorg-hændelserne afventer slutningen på et gearskifte. Alarmen vises under ventetiden.
Reaktion:	Alarmvisning. Meldingsvisning.
Afhjælpning:	Alarmen undertrykkes med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 = 0.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
16941	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' afvist, da der endnu ikke er blevet startet en programevent
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Indstillingen i MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK medfører, at der automatisk skal udløses et ASUP ved RESET eller PowerOn. ASUPs, der udløses implicit, anføres generelt med "hændelsesstyret programkald" eller "programevent". I denne alarmsituation kunne dette ASUP endnu ikke aktiveres, derfor skal aktionen (som regel hovedprogramstart) afvises. Årsager til, hvorfor et ASUP ikke kunne udløses: 1. ASUP findes ikke (/ _N_CMA_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF) 2. ASUP må kun opstartes i referenceret tilstand (se MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK) 3. READY mangler (pga. alarm)
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indlæs programmet Kontroller MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK Kvitter alarmen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16942	[Kanal %1:] Start-programkommando aktion '%2<ALNX>' ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Alarmen opstår for tiden kun ved aktionen SERUPRO. SERUPRO er forkortelsen for bloksøgning via programtest. SERUPRO søger netop efter søgemålet og har derfor aktiveret denne kanal i modus programtest. Med START-programkommandoen i K1 blev der startet en anden kanal K2 real, dvs. akserne startes reelt under søgningen. Deaktiveres denne alarm (se hjælp), kan brugeren anvende denne adfærd, idet denne forinden har valgt modus programtest i K2 via PLC, og lade K2 køre til den normale ende. K2 stopper, for derefter at deaktivere programtesten igen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Alarmen kan deaktiveres med MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK, bit 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
16943	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke mulig på grund af en ASUP
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring:	Aktionen i den 2. parameter blev afvist, da et ASUP netop er aktivt. For tiden afvises kun den integrerede søgning med denne alarm. Den integrerede søgning aktiveres så, hvis søgningen udløses under en stoppet programtilstand. Med andre ord: Et program er delvist blevet bearbejdet og en programdel "springes over" med en bloksøgning, for derefter at arbejde videre. Hændelsen er ikke mulig, hvis der blev stoppet i et ASUP eller et ASUP blev aktiveret før hændelsen. Der vælges et ASUP, hvis den ASUP-hændelse, der udløser dette, indtræder, men ASUP alligevel ikke kan startes (f.eks. pga. indlæsningsspærre eller ASUP ikke startes pga. stop-tasten). I den forbindelse har det ingen betydning om der var udløst et bruger-ASUP eller et system-ASUP. Bruger-ASUPs aktiveres via FC-9 eller hurtige indgange. Følgende hændelser medfører system-ASUPs: - Modeskift - Overstore til - Underprogramniveauafbrydelse - Aktivering af enkeltblok-type 2 - Aktivering af maskinparametre - Aktivering af brugerdata - Skift af udblændingsplan - Dryrun til/fra - Programtest fra - Korrekturblokalarmer - Redigeringsmodus i teach - Ekstern nulpunktforskydning - Akseskift - Sletning af rest. strækning - Måling
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag aktionen efter ASUP-enden.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16944	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke mulig på grund af aktive søgninger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	NCK bearbejder momentant enten søgningens aktionsblokke eller tilkørselsbevægelsen efter søgningen. I denne situation skal aktionen (alarmens 2. parameter) afvises. For tiden afvises kun den integrerede søgning med denne alarm. Den integrerede søgning aktiveres så, når søgningen udløses i en stoppet programtilstand. Med andre ord: Et program er delvist blevet bearbejdet og en efterfølgende programdel "springes over" med en bloksøgning, for derefter at arbejde videre.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag aktionen efter søgningens tilkørselsbevægelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16945	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' forsinkes til sætningsstop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Den igangværende aktion (f.eks. Dry-RunOn/Off, skift udblændingsplaner ...) bør være aktiv med det samme, men den kan først aktiveres ved blokenden, da et gevind netop bearbejdes. Aktionen aktiveres så noget senere. Eksempel: DryRun aktiveres midt i gevindet, derefter begynder tilkørslen med høj hastighed først fra den næste blok.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmer kan deaktiveres med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 17==1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16946	[Kanal %1:] Start via START ikke tilladt
Parameter:	%1 = KanalID
Forklaring:	Denne alarm er kun aktiveret ved "group-serupro". "Group-serupro" aktiveres med MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK, bit 2 og tillader påsætningen af hele kanalgrupper under søgningen. Med MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START afgøres det, hvilken kanal der generelt skal startes af PLC og hvilken kanal der kun må startes fra en anden kanal med hovedprogramkommandoen START. Alarmen opstår, hvis kanalen blev startet med hovedprogramkommandoen START og MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START==FALSE var programmeret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START, eller deaktiver "Group-serupro" (se MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK)
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16947	[Kanal %1:] Start via PLC ikke tilladt
Parameter:	%1 = KanalID
Forklaring:	Denne alarm er kun aktiveret ved "group-serupro". "Group-serupro" aktiveres med MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK, bit 2 og tillader påsætningen af hele kanalgrupper under søgningen. Med MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START afgøres det, hvilken kanal der generelt skal startes af PLC og hvilken kanal der kun må startes fra en anden kanal med hovedprogramkommandoen START. Alarmen opstår, hvis kanalen blev startet via PLC og MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START==TRUE var programmeret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START, eller deaktiver "Group-serupro" (se MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK)
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16948	[Kanal %1:] Afhængig kanal %2 stadig aktiv.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = KanalID
Forklaring:	Denne alarm er kun aktiveret ved "group-serupro". "Group-serupro" aktiveres med MD10708 \$MN_SERUPRO_MODE, bit 2 og tillader påsætningen af hele kanalgrupper under søgningen. En "afhængig kanal" er en kanal, som indirekte blev startet fra den aktuelle kanal. Den aktuelle kanal blev startet af PLC. Denne alarm s_k_a_l være afsluttet (dvs. have nået M30), før den aktuelle kanal afsluttes. Alarmen opstår, hvis kanalen blev afsluttet før den afhængige kanal.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver "group-serupro" (se MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK) eller indføj WAITE.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16949	Forbindelse mellem mærke fra kanal %1 og kanal %2 er ugyldig.
Parameter:	%1 = KanalID %2 = KanalID
Forklaring:	Denne kanal definerer et WAIT-mærke med andre kanaler, som selv ikke har en kontakt til dette wait-mærke. WAIT-mærket for denne kanal har ikke eksplicit et modstykke i en anden kanal, dvs. kanalerne venter ikke på hinanden. ===== Eksempel: Ch 3 Ch 5 Ch 7 WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7) Wait-mærkerne i kanal 3 og 5 venter på hinanden og kanal 7 venter kun på kanal 5. Dermed må kanal 7 så fortsætte, hvis 5 og 7 har nået wait-mærket, kanal 3 dog stadig er langt foran wait-mærket. Med fortsættelsen sletter kanal 7 sit wait-mærke. Når wait-mærket 99 igen nås, kan adfærden ikke længere bestemmes nøjagtigt. =====

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Opstil alle kanaler i hvert wait-mærke, hvormed der skal synkroniseres eller undertryk alarmer med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.

=====

Eksempel-løsning - A:

Ch 3 Ch 5 Ch 7
 WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)

=====

Eksempel-løsning - B:

Ch 3 Ch 5 Ch 7
 WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)
 WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)

=====

Eksempel-løsning - C:

Ch 3 Ch 5 Ch 7
 WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
 WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16950 [Kanal %1:] Søgning med stopblok

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Henvisningsalarm.

Søgningen blev ikke udført på afbrydelsesblokken, men den sætter på lige forinden. Denne såkaldte "stopblok" er dannet af hovedprogramkommandoen IPTRLOCK eller defineret implicit af MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK. Dermed skal det opnås, at der ikke udføres en søgning i et kritisk programområde (f.eks. valsefræsning). Alarmer indikerer derfor, at der søges efter en anden blok, i stedet for den forinden afbrudte blok. Denne adfærd er korrekt og alarmer er kun en henvisning.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK og sprogkommando IPTRLOCK

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16951 [Kanal %1:] Søgning i beskyttet programafsnit.

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Med sprogkommandoerne IPTRLOCK og IPTRUNLOCK kan programmøren markere et beskyttet hovedprogramafsnit. Hver søgning i dette afsnit kvitteres med denne alarm 16951. Med andre ord: Opstår alarmer har brugeren startet en søgning (af typen serupro) og søgemålet ligger inden for et beskyttet område! Et beskyttet område kan også defineres implicit med MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK.

NB:

Alarmer udgives først, når simuleringen blev afsluttet under søgningen. Alarmer kan ikke genereres umiddelbart med søgningens start.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK og sprogkommando IPTRLOCK

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16952 [Kanal %1:] Start-programkommando pga. MDA ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring:	NCK bearbejder p.t. et ASUP i modus MDA. I denne konstellation er hovedprogramkommandoen "start" ikke tilladt for en anden kanal. NB: Startes et ASUP fra JOG, kan NCK internt skifte efter MDA, hvis NCK forinden var i MDA og ikke i RESET. Bemærk: Uden denne alarm ville MDA-bufferet for den anden kanal altid startes.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Start ASUP i AUTO eller i AUTO->JOG
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16953	[Kanal %1:] Til følgeakse %2 SERUPRO ikke tilladt, da ledeaksen %3 ikke er under akse-/spindelspærren
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Følgeaksenavn, følgespindelnummer %3 = Ledesaksenavn, ledeskruenummer
Forklaring:	Alarmen opstår for tiden kun ved aktionen SERUPRO. SERUPRO er forkortelsen for bloksøgning via programtest. SERUPRO er kun mulig ved aktiv kobling, hvis akse-/spindelspærringen var aktiv for alle ledeakser/spindler i følgeaksen/-spindlen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Programmer ledeaksens akse-/spindelspærring
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16954	[Kanal %1:] Blok %2 programmeret stop i stop-delay-område forbudt
Parameter:	%1 = KanalID %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev anvendt en programkommando, der medfører et stop, i et programområde (stop-delay område), der blev omkranset af DELAYFSTON og DELAYFSTOF. Her er ingen kommandoer undtagen G4 tilladt, som medfører selv et kort stop. Et stop-delay område kan også defineres med MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK og sprogkommando DELAYFSTON DELAYFSTOF
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16955	[Kanal %1:] I stop-delay-område forsinkes
Parameter:	%1 = KanalID
Forklaring:	Der blev registreret en hændelse, der medfører et stop, i et programområde (stop-delay område), der blev omkranset af DELAYFSTON og DELAYFSTOF. Stoppet forsinkes og udføres efter DELAYFSTOF. Et stop-delay område kan også defineres med MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK og sprogkommando DELAYFSTON DELAYFSTOF
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

16956	[Kanal %1:] Program %2 kan ikke startes pga. global startspærring
Parameter:	%1 = KanalID %2 = (sti med programnavn)
Forklaring:	Programmet, der er valgt i denne kanal, kan ikke startes, da der er programmeret en "global startspærre". OBS: PI "_N_STRTLK" aktiverer "Global startspærre" og PI "_N_STRTUL" sletter en "Global startspærre" Alarmen aktiveres med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ophæv "global startspærre" og genstart
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16957	[Kanal %1:] Stop-delay område er undertrykt
Parameter:	%1 = KanalID
Forklaring:	Programområdet (stop-delay området), som omkranses af DELAYFSTON og DELAYFSTOF, kunne ikke aktiveres. Dermed gælder hvert stop med det samme og forsinkes ikke! Dette sker altid, hvis der bremses ind i et stop-delay område, dvs. bremsningen påbegyndes før stop-delay området. Kommer man ind i stop-delay området med override 0, kan stop-delay området heller ikke aktiveres Eksempel: G4 før stop-delay området tillader brugeren at reducere override til 0. Dermed begynder den næste blok i stop-delay området med override 0 og den beskrevne alarmsituation opstår. MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7 aktiverer så denne alarm.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK og sprogkommando DELAYFSTON DELAYFSTOF
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
16959	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt under simuleringssøgningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Funktionen (2. parameter) må ikke aktiveres under en simuleret søgning.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afvent søgestop.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16960	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt under UDFØR PROGRAMOMRÅDET.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn
Forklaring:	Funktionen (2. parameter) må ikke aktiveres under UDFØR PROGRAMOMRÅDE.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afvent udfør programområde.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
16961	[Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt under syntaks-check
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Funktionen (2. parameter) må ikke aktiveres under en syntakscheck.

Bemærk: Syntakscheck betjenes med følgende PI-ydelser:

_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afvent afslutningen af syntakscheck eller
afbryd syntakscheck med reset eller
afbryd syntakscheck med PI _N_CHKABO.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16962 [Kanal %1:] NCK-maskintid reduceret, start ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: NCKs mulige regnetid blev reduceret, derfor spærres starter. Computereffekten er ikke nok til en kontinuerlig programbearbejdning. NCKs computertid kan reduceres af HMI pga. en simulering af et hovedprogram.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afvent simuleringens afslutning eller tryk RESET på en vilkårlig kanal.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16963 [Kanal %1:] ASUP-start blev afvist

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: En ekstern ASUP-start fra programtilstanden AFBRUDT blev afvist af én af de følgende grunde:
- Bit 0 fra MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK er ikke programmeret
- ASUP-prioritet er for lav eller MD11604 \$MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL er indstillet for højt

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger maskinparameteren eller tilpas prioriteten for det ASUP, der skal udføres.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

16964 [Kanal %1:] Init-blokkene blev ikke udført helt

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Under opstarten udføres init-blokke, som sørger for, at styringen initialiseres korrekt. Alarmer udgives, hvis udførelsen ikke kunne afsluttes korrekt (for det meste på grund af allerede opståede alarmer).

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afhjælp aktive alarmer.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

16965 [Kanal %1:] SAFE.SPF opstarten er ikke afsluttet

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Alarmer udløses, hvis Safety-programmet /N_CST_DIR/N_SAFE_SPF skal udføres under opstarten og ikke blev afsluttet efter 4-gange tiden, der er fastlagt i MD \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT. Årsagen hertil kan være en meget lang udførelsestid i SAFE.SPF. Kanalnummeret angiver, hvilken kanal der er årsag til fejlen.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Kanalen er ikke driftsklar.
Interfacesignaler programmeres.
NC-stop ved alarm.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Forhøj MD \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT.

Programfortsættelse: Slet alarmen i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

16966 [Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' forbudt under JOG-retract

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Funktionen (2. parameter) må ikke aktiveres under JOG-retract.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afslut JOG-retract med reset.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

16967 [Kanal %1:] Aktion '%2<ALNX>' ikke tilladt under klargøring af beskyttelseszoner

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/aktionsnavn

Forklaring: Funktionen (2. parameter) må ikke aktiveres under beskyttelseszonernes klargøring, som aktiveres af PI_N_PROT_A.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Vent, indtil PI_N_PROT_A er afsluttet, eller afbryd PI med RESET.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

17001 [Kanal %1:] Sætning %2 ingen hukommelse til værktøjs-/magasindata

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Antallet af følgende værktøjs-/magasinparameter-størrelser er i NC angivet med maskinparametre:

- Antal værktøj + antal slibeblokke: MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL
- Antal skær: MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

Værktøj, slibeblokke og skær kan anvendes uafhængigt af værktøjsstyringen.

Der er kun plads til følgende parameter, hvis den pågældende bit i MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK er programmeret.

- Antal overvågningsblokke: MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Antal magasiner: MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Antal magasinpladser: MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION

Følgende størrelse er fastlagt med en softwarekonfiguration: Antal magasinafstandsblokke: P2 giver plads til 32 afstandsblokke.

Definition:

- 'Slibeblokke': Der kan fastlægges slibedata for et værktøj af typen 400 til 499. En sådan blok bruger lige så meget plads, som der er fastlagt til et skær.
- 'Overvågningsblokke': Hvert skær i et værktøj kan suppleres med overvågningsdata.
- Opstår alarmen under skrivning af én af parametrene \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, skal det kontrolleres, om maskinparametrene MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE er korrekt indstillede.

MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC fastlægger, hvor mange forskellige indeks1-oplysninger der skal gøres for en indeks2-værdi.

MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE fastlægger, hvor mange forskellige mellemlagerpladser der må angives i indeks2.

Skal der anvendes et multitool eller dets pladser, angiver alarmen, at der enten skal oprettes flere multitools, end det er tilladt med MD18083 \$MN_MM_NUM_MULTITool eller hvis alarmen afgives når der dannes multitoolpladser, så angiver alarmen, at der skal dannes flere multitoolpladser, end det er tilladt med MD18085 \$MN_MM_NUM_MULTITool_LOCATIONS.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Foretag en ændring i maskinparametrene - Foretag en ændring i NC-programmet, dvs. reducer antallet af reklamerede størrelser.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17010	[Kanal %1:] Sætning %2 Der er ikke flere magasinpladser
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under bearbejdningen/indlæsningen af filer i det aktive arbejdslager blev det fastslået, at der ikke er nok lager (f.eks. ved store, flerdimensionale felter eller når der oprettes værktøjskorrekturlager).
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Reducer felterne eller sørg for mere plads til en back-up til underprogramkald, værktøjskorrekturer og brugervariabler (maskinparameter MM_...).
Programfortsættelse:	Se /FB/, S7 lagerkonfiguration Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17018	[Kanal %1:] Blok %2 forkert værdi for parameter %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Parameternavn
Forklaring:	Den anførte parameter tildeles en forkert værdi. For parameteren \$P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM er kun værdierne =1 for AKS =3 for INS tilladte.
Reaktion:	Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tildel en anden værdi
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17020	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig Array-indeks1
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Generelt: Der blev programmeret en læse- eller skriveadgang på et feltvariabel med ugyldigt 1. feltindeks. De gyldige feltindekser skal ligge inden for den fastlagte feltstørrelse og de absolutte grænser (0 - 32 766). PROFIBUS-periferi: Under læsning/skrivning af data blev der anvendt et ugyldigt slot-/I/O-områdeindeks. Årsag: 1.: Slot-/I/O-område-indeks $\geq$ maks. antal mulige slots/I/O-områder. 2.: Slot-/I/O-område-indeks referencerer et slot-/I/O-område som ikke er konfigureret. 3.: Slot-/I/O-område-indeks referencerer et slot-/I/O-område som ikke er frigivet til systemvariabler. Særligt gælder: Opstod alarmen under skrivningen af én af parametrene \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, skal det kontrolleres, om MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC er korrekt indstillet MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC fastlægger, hvor mange forskellige indeks1 oplysninger der må gøres for en indeks2 værdi Skal der programmeres et MT-nummer, kan værdien kollidere med et allerede eksisterende T-nummer eller et allerede defineret magasinnummer.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger angivelsen af feltelementer under adgangsangivelsen iht. den definerede størrelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17030	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig Array-indeks_2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Generelt: Der blev programmeret en læse- eller skriveadgang på et feltvariabel med ugyldigt 2. feltindeks. De gyldige feltindekser skal ligge inden for den fastlagte feltstørrelse og de absolutte grænser (0 - 32 766). PROFIBUS-periferi: Det blev forsøgt at læse/skrive data uden for slot/I/O-områdegrænserne for det angivne slot/I/O-område. Særligt gælder: Opstod alarmen under skrivningen af én af parametrene \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, skal det kontrolleres, om MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE er korrekt indstillet \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE fastlægger, hvor mange forskellige mellemlagerpladser der må gøres i indeks2
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger angivelsen af feltelementer under adgangsangivelsen iht. den definerede størrelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17035	[Kanal %1:] Blok %2 ugyldig Array-indeks 3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Generelt: Der blev programmeret en læse- eller skriveadgang til en feltvariabel med ugyldigt 3. feltindeks. De gyldige feltindekser skal ligge inden for den definerede feltstørrelser og de absolute grænser (0 - 32 766).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger angivelsen af feltelementer under adgangsangivelsen iht. den definerede størrelse.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17040	[Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig akseindeks
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en læse- eller skriveadgang for en aksial variabel, ved hvilken aksenavnet ikke henviser entydigt til en maskinakse. Eksempel: Skrivning af en aksial maskinparameter \$MA_... [X]= ... ; men geometriaksen X kan ikke henvise til en maskinakse pga. en transformation!
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver transformationen før aksiale data skrives (nøgleord: TRAFOOF) eller anvend maskinaksenavnet som akseindeks.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17050	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig værdi
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en værdi, som overskrider værdiområdet eller en variabels eller en maskinparameters grænseværdi. F.eks. - der skal skrives en string i en stringvariabel (f.eks. GUD eller LUD), som er større end den stringlængde, der er fastlagt i variabeldefinitionen. - Skal der skrives en ugyldig værdi i en værktøjs- eller magasinstyringsvariabel (f.eks. ikke tilladt skærnummer i \$TC_DPCE[x,y] eller ikke tilladt magasinpladsnummer i \$TC_MDP2[x,y]). - Værdien for MTL er forkert. MTL skal programmeres med et multitooldpladsnummer for et multitool, som i kommandoen T=magasinpladsnummer har fået programmeret den samme NC-blok. - Der skal skrives en ugyldig værdi i \$P_USEKT eller \$A_DPB_OUT[x,y]. - Der skal skrives en ugyldig værdi i en maskinparameter (f.eks. MD10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0). - Under adgangen til et enkelt frame-element blev en anden framekomponent adresseret end TRANS, ROT, SCALE eller MIRROR eller funktionen CSCALE fik en negativ målestoksfaktor. Der blev programmeret et multitooldnummer, denne kolliderer med et allerede defineret T-nummer eller et allerede defineret magasinnummer. Under programmeringen af DELMLOWNER: Kommandoen kan ikke programmeres med T-nummeret for et VT, som er i et multitool.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Adresser kun framekomponenter med de nøgleord, der kan anvendes hertil; programmer målestoksfaktoren i grænserne fra 0,000 01 til 999,999 99.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
17052	[Kanal %1:] Blok %2 ugyldig værdi/parameterværdi af typen STRING
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der anvendes allerede en programmeret værdi af typen STRING. F.eks. - navnet på et multitool, der skal oprettes, er allerede tildelt et andet multitool, værktøj eller magasin. - navnet på et værktøj, der skal oprettes, er allerede tildelt et andet værktøj med det samme Duplonummer eller et multitool. - navnet på et magasin, der skal oprettes, er allerede tildelt et multitool.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Den programmerede værdi af typen STRING er ikke tilladt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17055	[Kanal %1:] Sætning %2 GUD-variabel eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Under en læse- eller skriveadgang under proceduren MEACALC blev den påkrævede GUD-variabel ikke fundet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, om alle GUD's er oprettet for MEACALC. <pre>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].</pre>
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17060	[Kanal %1:] Sætning %2 forespurgt dataområde for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den maksimale lagerplads på 8Kbyte, som er til rådighed for et symbol, blev overskredet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer feltdimensionen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17070	[Kanal %1:] Sætning %2 Dato skrivebeskyttet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt at overskrive en skrivebeskyttet variabel (f.eks. systemvariabel). Safety Integrated: Safety-systemvariablerne må kun skrives fra Safety-SPL-programmet.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet. Safety Integrated: - Slet skriveadgange i Safety-systemvariabler i andre hovedprogrammer end i Safety-SPL-programmet - Kontroller Safety-funktionernes frigivelse
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17071 [Kanal %1:] blok %2 parameter læsebeskyttet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt, at læse en læsebeskyttet variabel (f.eks. systemvariabel).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer den pågældende adgangsrettighed eller ændr delprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17080 [Kanal %1:] Sætning %2 %3 værdi mindre end nedre grænse

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = MD
Forklaring:	Det blev forsøgt at skrive en maskinparameter med en værdi der er ringere end den fastlagte undergrænse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Beregn maskinparameterens værdigrænser og udfør en værditildeling inden for disse grænser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17090 [Kanal %1:] Sætning %2 %3 værdi større end øvre grænse

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = MD
Forklaring:	Det blev forsøgt at skrive en maskinparameter med en værdi der er større end den fastlagte overgrænse.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Beregn maskinparameterens værdigrænser og udfør en værditildeling inden for disse grænser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17095 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig værdi

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev forsøgt at skrive en maskinparameter med en ugyldig værdi, f.eks. med nul.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger værditildelingen, f.eks. er en værdi inden for værdiområdet ikke lig med nul.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17100	[Kanal %1:] Sætning %2 digital indgang/komparator nr. %3 ikke aktiveret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Indgangens nr.
Forklaring:	Det blev forsøgt, at læse en digital indgang med systemvariablen \$A_IN[n], som ikke blev aktiveret af MD10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS eller at læse en komparatorindgang med systemvariablen \$A_INCO[n], som hører til en ikke aktiveret komparator.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet eller maskinparametrene.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17110	[Kanal %1:] Sætning %2 digital udgang nr. %3 ikke aktiveret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Udgangens nr.
Forklaring:	Det blev forsøgt, at læse eller programmere en digital NC-udgang (stik X 121) med systemvariablen \$A_OUT[n] med et indeks, der er større end den angivne overgrænse i MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer kun indekset [n] i systemvariablerne \$A_OUT [n] til mellem 0 og værdien i MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17120	[Kanal %1:] Sætning %2 analog indgang nr. %3 ikke aktiveret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Indgangens nr.
Forklaring:	Det blev forsøgt, at læse en analog indgang med systemvariablen \$A_INA[n], som ikke blev aktiveret af MD10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet eller maskinparameteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17130	[Kanal %1:] Sætning %2 analog udgang nr. %3 ikke aktiveret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Udgangens nr.
Forklaring:	Det blev forsøgt, at skrive eller læse en analog udgang med systemvariablen \$A_OUTA[n], som ikke blev aktiveret af MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af hovedprogrammet eller maskinparameteren.

Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17140	[Kanal %1:] Sætning %2 NC-udgang %3 er tildelt en funktion via maskindata
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Udgangens nr.
Forklaring:	Den programmerede digitale/analoge udgang er tilordnet en NC-funktion (f.eks. SW-knaster).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Brug en anden udgang eller deaktiver den modstridende NC-funktion med MD.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17150	[Kanal %1:] Sætning %2 der kan maksimalt programmeres %3 NC-udgange i sætningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Antal
Forklaring:	I en NC-blok må der ikke programmeres flere udgange end fastlagt. Antallet af HW-udgange fastlægges i MD: MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS og MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer færre digitale/analoge udgange i en blok. Det angivne maksimale antal gælder separat for analoge eller digitale udgange. Programmer eventuelt to NC-blokke.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17160	[Kanal %1:] Sætning %2 Intet værktøj er valgt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev med systemvariablerne: \$P_AD [n]: Parameterens indhold (n: 1 - 25) \$P_TOOL: aktivt D-nummer (skærnummer) \$P_TOOLL [n]: aktiv værktøjslængde (n: 1- 3) \$P_TOOLR: aktiv værktøjsradius forsøgt at få adgang til de aktuelle værktøjskorrekturparameter, selvom der forinden ikke er blevet udvalgt et værktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Programmer eller aktiver en værktøjskorrektur i NC-hovedprogrammet før systemvariablerne anvendes. Eksempel: N100 G.. ... T5 D1 ... LF Med kanalspecifikke maskinparameter: MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE Ny værktøjskorrektur ved M-funktion MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE M-funktion ved værktøjsskift fastlægges det, om aktiveringen af en værktøjskorrektur i blokken udføres med T-ordet eller om de nye korrekturværdier først medregnes med M-ordet for en værktøjsveksel.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17170 [Kanal %1:] Sætning %2 Antal symboler for stort

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	De fastlagte symboler kan ikke indlæses under en opstart.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17180 [Kanal %1:] Sætning %2 ugyldigt D-nummer

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I den viste blok søges der adgang til et D-nummer, som ikke er defineret og derfor ikke findes.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjskaldet i NC-hovedprogrammet: - Er det korrekte VT-korrekturnummer D programmeret? Angives der intet D-nummer med VT-vekselkommandoen, er det D-nummer aktivt, der automatisk indstilles med MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT. Dette er normalt D1. - Er værktøjsparameteren (VT-type, længde,...) defineret? Værktøjsskærets dimensioner skal indtastes forinden enten via betjeningspanelet eller med en VT-datafil i NCK. Beskrivelse af systemvariablerne \$TC_DPx[t, d] som de findes i en VT-datafil x ... Korrektur-parameternummer P t ... tilhørende værktøjsnummer T d ... VT-korrekturnummer D
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17181 [Kanal %1:] Sætning %2 T-Nr.= %3, D-Nr.= %4 eksisterer ikke

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = T-nummer %4 = D-nummer
Forklaring:	Der blev programmeret et D-nummer, som NCK ikke kender. Standardmæssigt baseres D-nummeret på det anførte T-nummer. Er funktionen fladt D-nummer aktiv, udgives T = 1.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Er programmet forkert, afhjælpes fejlen med korrekturblokken og programmet fortsættes. Mangler blokken, indlæses en blok for de anførte T/D-værdier efter NC (via HMI, med opdatering) og programmet fortsættes.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17182	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig sumkorrektur-nummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt, at få adgang til en ikke defineret sumkorrektur for det aktuelle skær.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller adgangen til sumkorrekturlageret vha. \$TC_SCP*, \$TC_ECP*, sumkorrekturvalget DLx eller værktøjsvalget Ty eller korrekturvalget Dz.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17183	[Kanal %1:] Blok %2 H-nr. allerede i T-nr.= %3, D-nr. = %4 eksisterer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = T-nummer %4 = D-nummer
Forklaring:	Hvert H-nummer (undtagen H=0) må kun anvendes én gang i en TO-enhed. Det anførte skær har allerede H-nummeret. Blev H-nummeret anvendt flere gange, skal MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE have bit 3 =1.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Foretag en ændring af programmet: - Vælg et andet H-nummer
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17184	[Kanal %1:] Blok %2 Værktøj%3, Duplo-nr. %5, D-nr.= %6 findes ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Værktøjsidentifikator %4 = Duplo nummer D nummer
Forklaring:	Der blev programmeret et D-nummer, som ikke findes for det valgte værktøj.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Hvis det valgte værktøj ikke indeholder det programmerede D-nummer, * kan recorden indlæses for skæret i NC (via HMI, med overlægning) eller * kan skæret oprettes på et senere tidspunkt eller * kan D-nummeret eller værktøjsidentifikatoren rettes i den viste blok. og NC-programmet fortsættes...

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17188	[Kanal %1:] D-nummer %2 ved værktøj T-nr. %3 og %4 defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Korrekturnummer D %3 = Det første værktøjs T-nummer %4 = Det andet værktøjs T-nummer
Forklaring:	Det anførte D-nummer %2 i kanalens %1 TO-enhed er ikke entydigt. De anførte T-numre %3 og %4 har hver en korrektur med nummeret %2. Ved en aktiv værktøjsstyring gælder principielt: De anførte T-numre tilhører værktøjsgrupper med forskellige identifikatorer.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	1. Sørg for at D-nummereringen inden for TO-enheden er entydig. 2. Kræves entydigheden ikke, anvend så ikke den kommando, der forårsager dette.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17189	[Kanal %1:] D-nummer %2 for værktøj på magasin-/plads %3 og %4 defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Korrekturnummer D %3 = Magasin-/pladsnummer for første værktøj, '/' som skille tegn %4 = Magasin-/pladsnummer for andet værktøj, '/' som skille tegn
Forklaring:	Det anførte D-nummer %2 i kanalens %1 TO-enhed er ikke entydigt. De anførte T-numre %3 og %4 har hver en korrektur med nummeret %2. Ved en aktiv værktøjsstyring gælder principielt: De anførte T-numre tilhører værktøjsgrupper med forskellige identifikatorer.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	1. Sørg for at D-nummereringen inden for TO-enheden er entydig; f.eks. ved at omdøbe D-numrene. 2. Kræves entydigheden ikke, anvend så ikke den kommando, der forårsager dette.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17190	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldigt T-nummer %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = T-nummer
Forklaring:	I den viste blok søges der adgang til et værktøj, som ikke er defineret og derfor ikke findes. Værktøjet (VT) er angivet af T-nummeret, navnet eller navnet og dets duplonummer. Er funktionen T=magasinplads aktiveret og programmeret, er det programmerede T-nummer magasinpladsnummeret. Alarmer kan så indikere, at det programmerede magasinpladsnummer er ugyldigt. Er funktionen T=magasinplads aktiveret og programmeret, og er funktionen multitool aktiveret og programmeret i programlinjen MTL, kan alarmer også betyde, at pladsen, der er programmeret med MTL, ikke er et multitool, eller at der ikke er et værktøj på den multitoolplads, der er programmeret med MTL.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Kontroller værktøjskaldet i NC-hovedprogrammet: - Er det korrekte VT-korrektturnummer D programmeret? - T=magasinplads programmering: Korrekt magasinpladsnummer programmeret? - MTL programmering: Sidder der et multitool på den programmerede magasinplads eller er der et værktøj på den programmerede multitoolplads? - Er værktøjsparameteren P1 - P25 defineret? Værktøjsskærets dimensioner skal indtastes forinden enten via betjeningspanelet eller via V.24 (RS232C) interfacet. Beskrivelse af systemvariablerne \$P_DP x[n, m] n ... tilhørende værktøjsnummer T m ... skærunummer D x ... parameternummer P
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17191	[Kanal %1:] Sætning %2 T-Nr.= %3 eksisterer ikke, program %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = T-nummer eller T-identifikator %4 = Programnavn
Forklaring:	Der blev programmeret en værktøjsidentifikator, som NCK ikke kender.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Står programmarkøren på en NC-blok, som indeholder den anførte T-identifikator: Er programmet forkert, afhjælp så fejlen med korrekturblokken og fortsæt programmet. Er blokken forkert, opret så en blok. Det vil sige, indlæs værktøjets blok med alle fastlagte D-numre i NCK (via HMI, med opdatering) og fortsæt så programmet. Står programmarkøren på en NC-blok, som ikke indeholder den anførte T-identifikator: Fejlen opstod allerede tidligere i programmet under programmeringen af T, alarmer udgives dog først med vekselkommandoen. Er programmet forkert programmeret - T5 i stedet for T55 -, kan korrekturblokken korrigere den aktuelle blok; dvs. hvis der kun står M06, kan blokken korrigeres til T55 M06. Den forkerte linie T5 forbliver så længe i programmet, som dette ikke afbrydes med RESET eller programslet. Ved mere komplekse programstrukturer med indirekte programmering er det muligt, at programmet ikke kan korrigeres. Derfor kan kun en lokal opdatering hjælpe - i eksemplet med T55. Mangler datablokken, opret så en blok. Det vil sige, indlæs værktøjets blok med alle fastlagte D-numre i NCK (via HMI, med opdatering), programmer opdatering af T og fortsæt så programmet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17192	[TO-enhed %1:] Ugyldig V-navngivning af '%2', Duplonr. %3. Ingen anden reserve-V i '%4' mulig.
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Værktøjsbenævner %3 = Duplonummer %4 = Gruppeidentifikator
Forklaring:	Værktøjet med den anførte værktøjsidentifikator, duplonummer, kan ikke optage identifikatoren gruppeidentifikator. Årsag: Antallet af maksimalt tilladte reserveværktøjet er allerede defineret. Tildeles et navn, sker der en ny tilordning eller rotering af værktøjet i en værktøjsgruppe, som allerede har det antal reserveværktøj, der maksimalt er tilladt på denne maskine.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Arbejd med færre reserveværktøjer eller forespørg en anden indstilling af det maksimale antal hos maskinfabrikanten.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17193	[Kanal %1:] Sætning %2 Det aktive værktøj er ikke længere på v-holdernr./spindelnr. %3, program %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Værktøjsholdernr., spindelnr. %4 = Programnavn
Forklaring:	Værktøjet på den anførte værktøjsholder/spindel, hvorpå den sidste værktøjsveksel blev udført som mastertoolholder eller masterspindel, er blevet taget ud. Eksempel: N10 SETHTH(1) N20 T="Vt1" ; VT-veksel på master-VT-holder 1 N30 SETMTH(2) N40 T1="Vt2" ; VT-holder 1 er kun sekundær VT-holder VT's udtagning medfører ingen korrekturdeaktivering. N50 D5; Ny korrekturaktivering. Der er p.t. intet aktivt VT, som D kunne basere sig på, dvs. D5 baseres på Tnr.=0, hvilket medfører korrektoren nul.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Foretag en ændring af programmet: - Angiv den ønskede spindel som hovedspindel eller værktøjsholderen som mastertoolholder. - Nulstil evt. derefter hovedspindlen eller mastertoolholderen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
17194	[Kanal %1:] Sætning %2 intet egnet værktøj fundet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Det blev forsøgt at få adgang til et værktøj, der ikke er defineret. - Det specifikke værktøj tillader ingen adgang. - Der er intet værktøj med de ønskede egenskaber. - MTL=MT-plads T=magasinpladsnummer blev programmeret. Intet multitool på den programmerede plads
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller adgangen til værktøjet: - Er sprogkommandoens parametring korrekt? - Er værktøjet pga. tilstanden ikke i stand til at tillade adgangen?
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17195	[Kanal %1:] blok %2 ugyldigt værktøjsholdernummer %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Værktøjsholdernummer
Forklaring:	I den viste blok søges der adgang til værktøjsholder, som ikke er defineret.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjsholderens programmering i NC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17200	[Kanal %1:] Blok %2: Slet værktøjsdata %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = T-nummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at slette værktøjsdata i hovedprogrammet for et værktøj, der er i gang med en bearbejdning. Værktøjsdataene for værktøj, der er med i den aktuelle bearbejdning, må ikke slettes. Dette gælder både for værktøj der er udvalgt eller er isatte med T samt for værktøj, for hvilket en konstant skiveomkredshastighed eller en værktøjsovervågning er aktiveret.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller adgang til værktøjsskorrekturlageret med \$TC_DP1[t,d] = 0 eller deaktiver værktøjet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17202	[Kanal %1:] Sætning %2 Sletning af magasindata ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt, at slette magasindata, som p.t. ikke kan slettes. Et magasin, som netop er i tilstanden 'værktøj bevæges', kan ikke slettes. En værktøjsadapter, som p.t. er tilordnet en magasinplads, kan ikke slettes. En værktøjsadapter kan ikke slettes, hvis MD18104 \$MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER har værdien -1.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Mislykkes sletningen af et magasin \$TC_MAP1[m] = 0; slet magasin med m=magasinnr. \$TC_MAP1[0] = 0; slet alle magasiner \$TC_MAP6[m] = 0; slet magasiner samt de heri indholdte værktøjer, det skal sikres, at magasinet på dette tidspunkt ikke står i tilstanden 'værktøj bevæges'. Mislykkes sletningen af en adapter \$TC_ADPTT[a] = -1 ; slet adapter med nummer a \$TC_ADPTT[0] = -1 ; slet alle adaptere, skal den slettes forinden datamæssigt fra magasinpladsen eller magasinpladserne - med \$TC_MPP7[m,p] = 0 ; m=magasinnr., p=pladsnr. for pladsen, som er tilordnet adapteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17210	[Kanal %1:] Sætning %2 Adgang til variabelt ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Variablen kan ikke direkte læses/skrives fra hovedprogrammet. Den er kun tilladt i bevægelsessynkronaktioner. Eksempel på en variabel: \$P_ACTID (hvis planer er aktive) \$AA_DTEPB (aksial resterende strækning for positionering bane) \$A_IN (forespørg indgang) Safety Integrated: Safety-PLC-systemvariabler må kun læses under SPL-indkøringen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17212	[Kanal %1:] Værktøjstyring: Håndværktøj %3, Duplonr. %2 skift til spindel/værktøjholder %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Duplonr. %3 = Værktøjsbenævner %4 = Værktøjsholdernummer (spindelnummer)
Forklaring:	Henvi­ning til at det anførte håndværktøj skal placeres i den anførte værktøjsholder eller spindlen før programmet fortsættes. Et håndværktøj er et værktøj, hvis data vides af NCK, men som ikke er tilordnet en magasinplads og derfor ikke foreligger den automatiske værktøjsveksel med NCK og som regel også maskinen. Det anførte hånd-VT kan også være et VT i et MT. Så skal MT sættes i.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, at det anførte håndværktøj placeres i værktøjsholderen. Efter en PLC-kvittering af værktøjsvekselkommandoen slettes alar­men automatisk.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alar­men. Der kræves ingen yderligere betjening.
17214	[Kanal %1:] Værktøjstyring: Håndværktøj %3 tages ud af spindel/værktøjholder %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Værktøjsholdernummer (spindelnummer) %3 = Værktøjsbenævner
Forklaring:	Henvi­ning til at det anførte håndværktøj skal tages ud af den anførte værktøjsholder eller spindlen før programmet fortsættes. Et håndværktøj er et værktøj, hvis data vides af NCK, men som ikke er tilordnet en magasinplads og derfor ikke foreligger den automatiske værktøjsveksel med NCK og som regel også maskinen. Det anførte håndværktøj kan være i et MT. Så skal MT fjernes.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, at det anførte håndværktøj tages ud af værktøjsholderen. Efter en PLC-kvittering af værktøjsvekselkommandoen slettes alar­men automatisk. Der kan kun arbejdes med håndværktøj, hvis dette understøttes af PLC-programmet.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alar­men. Der kræves ingen yderligere betjening.
17215	[Kanal %1:] Værktøjsstyring: Fjern håndværktøjet %3 fra mellemlagerpladsen %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Mellemlagerplads nummer %3 = Værktøjsbenævner
Forklaring:	Henvi­ning til, at det anførte håndværktøj skal tages ud af den såkaldte mellemlagerplads før programmet fortsættes. Et håndværktøj er et værktøj, hvis data vides af NCK, men som ikke er tilordnet en magasinplads og derfor ikke er helt til rådighed til en automatisk værktøjsveksel af NCK og som regel heller ikke er til rådighed for maskinen. Det anførte håndværktøj kan være i et MT. Dette MT skal så fjernes.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, at det anførte håndværktøj tages ud af mellemlagerpladsen. Efter en PLC-kvittering af værktøjsveksel-fra-kommandoen slettes alar­men automatisk.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alar­men. Der kræves ingen yderligere betjening.
17216	[Kanal %1:] Tag håndværktøj %3 ud af værktøjholder %4 og isæt håndværktøj %3 %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Duplonr. %3 = Værktøjsbenævner %4 = Værktøjsholdernummer (spindelnummer)
Forklaring:	Henvi­ning til at det anførte håndværktøj skal placeres i den anførte værktøjsholder eller spindlen og det allerede heri placerede håndværktøj skal tages ud før programmet fortsættes. Et håndværktøj er et værktøj, hvis data vides af NCK, men som ikke er tilordnet en magasinplads og derfor ikke foreligger den automatiske værktøjsveksel med NCK og som regel også maskinen.

Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, at det anførte håndværktøj tages ud. Efter en PLC-kvittering af værktøjsvekselkommandoen slettes alarmer automatisk. Der kan kun arbejdes ordentligt med håndværktøj, hvis dette understøttes af PLC-programmet.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.
17218	[Kanal %1:] Blok %2 værktøjet %3 kan ikke ændres til et håndværktøj
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Værktøjsbenævner
Forklaring:	Det anførte værktøj har sin egen faste plads eller der er reserveret en plads til det i et reelt magasin. Det kan derfor ikke ændres til et håndværktøj.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Korriger NC-programmet - Kontroller med programmeringen af "DELRMRES", at der ikke er en reference til en reel magasinplads.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17220	[Kanal %1:] Sætning %2 Værktøj eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Når der forsøges tilgang til et (endnu) ikke defineret VT (værktøj) via et T-nr., VT-navnet eller VT-navnet samt Duplonnummeret, f.eks. når VT skal programmeres til magasinpladser med en programmering af \$TC_MPP6 = 'toolNo'. Dette er først muligt, når både magasinpladsen og det VT, der er fastlagt med 'toolNo', er defineret. Et ikke eksisterende VT kan også være et multitool (multitool håndteres som et VT).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17224	[Kanal %1:] Blok %2 værktøj T/D= %3 - VT-typen %4 er ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = påtalte T-nr. / D-nr. %4 = Påtalt VT-typ
Forklaring:	Det er ikke muligt at vælge værktøjkorrekturer på dette anlæg fra værktøj af den anførte type De mange værktøjstyper kan både begrænses af maskinproducenten og til enkelte styringsmodeller Anvend kun værktøj der er godkendte til dette anlæg Kontroller om der er sket en fejl under værktøjets definition.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-programmet eller korriger VT-data

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17230 [Kanal %1:] Sætning %2 Duplonummer allerede afgivet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Hvis det forsøges at skrive et Duplonummer for et værktøj, hvis navn allerede findes for et andet værktøj (andet T-nummer) med det samme Duplonummer.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17240 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig værktøjsdefinition

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Hvis det forsøges at ændre en VT-parameter, som ville forstyrre datakonsistensen eller medføre en modstridende definition.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17250 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig magasindefinition

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Hvis det forsøges at ændre en magasin-parameter, som ville forstyrre datakonsistensen eller medføre en modstridende definition.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-programmet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17255 [Kanal %1:] Blok %2 Magasinpladshierarkier blev slettet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Hvis \$TC_MAMP2, Bit 15 ændres, slettes evt. eksisterende hierarkier pga. en betydningsændring.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Fastlæg magasinpladshierarkier igen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17260 [Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig magasinpladsdefinition

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Hvis det forsøges at ændre en magasinplads-parameter, som ville forstyrre datakonsistensen eller medføre en modstridende definition. Eksempel: Hvis parameteren \$TC_MPP1 (=pladstypen) skrives med 'spindel-/værktøjsholderplads', så kan der opstå en konflikt med den afgrænsende MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS. Afhjælpning sker så enten - hvis styringsmodellen tillader dette - med at forhøje værdien i MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS eller korrigerer magasinpladsdefinitionen: Et VT må ikke på samme tid: - være indlæst på to forskellige magasinpladser. - være i et multitool og i en magasinplads.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17261	[TO-enhed %1:] Ikke alle værdier for %3 kan vises fra magasin %2.
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Magasinnummer %3 = Parameternavne
Forklaring:	Der er ikke adgang til alle bruger-magasinplads-data (\$TC_MPPCx[magNo, locNo] via BPI.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Reducer enten antallet af OEM-magasinpladsparametre (MD18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM) - eller reducer antallet af magasinpladser i det anførte magasin. (\$TC_MAP6[magNo], \$TC_MAP7[magNo]) Produktet for de 3 anførte parametre må ikke overskride 32767.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START. Dette er kun en henvisningsalarm.
17262	[Kanal %1:] Sætning %2 Ugyldig værktøjs-adapteroperation
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Når det forsøges, at definere eller løse en værktøjsadaptilordning for en magasinplads og denne magasinplads allerede har en anden værktøjsadapter og/eller er der et værktøj heri eller - når tilordningen løses - der stadig er et værktøj heri. Har MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR værdien -1, kan adapterne ikke oprettes med en skriveoperation på en endnu ikke defineret adapter. Med maskinparameterens værdi kan der kun skrives adaptere af den type, der allerede er (automatisk) tilordnet magasinpladserne.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Tilordn maksimalt en adapter til en magasinplads. - Der må ikke være værktøj på magasinpladsen. - MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR med værdien -1: Ud gives alarmer under skrivningen af en af systemvariablerne \$TC_ADPTx (x=1,2,3,T), skal skriveoperationen ændres således, at kun adapterdata der er forbundet med magasinpladserne beskrives.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17270	[Kanal %1:] Sætning %2 call-by-reference: ugyldigt variabel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Maskinparametre og systemvariabler må ikke overføres som call-by-reference parameter.

Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af NC-programmet: Tildel værdien for maskinparameteren eller systemvariablen en programlokal variabel og overfør denne som parameter.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17500	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 er ingen delingsakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev programmeret en delingsakseposition med nøgleordene CIC, CAC eller CDC for en akse, som ikke er defineret som delingsakse med en maskinparameter.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Fjern programmeringsanvisningen for delingsaksepositionerne (CIC, CAC, CDC) fra NC-hovedprogrammet eller angiv den pågældende akse som delingsakse. Delingsaksedeklaration: MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (delingsaksetilordning) Aksen omdannes til en delingsakse, når en tilordning til en delingspositionstabel blev udført i den anførte MD. Der er 2 mulige tabeller (indtastningsværdi 1 eller 2). MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (antal positioner for 1./2. delingsakse) Standardværdi: 0 maksimalværdi: 60 MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n] MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n] (Positioner for 1. delingsakse) De absolutte aksepositioner indtastes. (listen længde defineres med MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17501	[Kanal %1:] Sætning %2 Delingsakse %3 med Hirth-fortanding er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Til delingsaksen er funktionen "Hirth-fortanding" aktiveret, denne akse kan derfor kun tilkøre delingspositioner, akse kan ikke tilkøres på anden måde. Det er ikke tilladt at programmere PRESETON eller PRESETONS.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger hovedprogrammet Korriger FC16 eller FC18 kald Deaktiver maskinparameter MD30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17502	[Kanal %1:] Sætning %2 Delingsakse %3 med Hirth-fortanding stop forsinkes
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Til delingsaksen er funktionen "Hirth-fortanding" aktiveret og override er indstillet til 0, eller en anden stopbetingelse (f.eks. VDI-interfacesignal) er aktiv. Da der kun kan stoppes på delingsakser, tilkøres den nærmeste delingsposition. Alarmen vises indtil denne position er nået eller stopbetingelsen blev deaktiveret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vent indtil nærmeste delingsposition er nået eller indstil override > 0 eller deaktiver en anden stopbetingelse.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
17503	[Kanal %1:] Sætning %2 Delingsakse %3 med Hirth-fortandign og akse ikke referenceret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Til delingsaksen er funktionen "Hirth-fortanding" aktiveret og aksen skal tilkøres, selvom den ikke er referenceret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Referencer aksen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
17505	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Delingsakse %4 med Hirth-fortanding er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn
Forklaring:	Til delingsaksen er funktionen "Hirth-fortanding" aktiveret, denne akse kan derfor kun tilkøre delingspositioner, aksen kan ikke tilkøres på anden måde.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger hovedprogrammet Korriger FC16 eller FC18 kald Deaktiver maskinparameter MD30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
17510	[Kanal %1:] Sætning %2 ugyldig indeks for delingsakse %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring:	Det programmerede indeks for delingsaksen ligger uden for positionstabellens område. Eksempel: Den 56. position i den liste, der er tilordnet med den aksestifikke MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB skal tilkøres absolut med den 1. positioneringsakse, antallet af positioner er dog kun f.eks. 40 (MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40). N100 G.. U=CAC (56) Eller det programmerede indeks er mindre end eller lig med 0 ved de ækvidistande afstande. Eller det forsøges at køre til en position uden for det tilladte område ved en MOV-bevægelse.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer delingsaksepositionen i NC-hovedprogrammet til længden på den aktuelle positionstabel, eller tilføj den ønskede værdi i positionstabellen og tilpas så listens længde.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17600	[Kanal %1:] Sætning %2 Preset for transformeret akse %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den programmerede preset-akse er en del af den aktuelle transformation. Derfor kan den aktuelle lagerværdi (preset) ikke programmeres for denne akse (gælder for PRESETON og PRESETONS). Eksempel: Maskinaksen A skal på den absolutte position A 300 programmeres til den nye aktuelle værdi A 100. : N100 G90 G00 A=300 N101 PRESETON A=100
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Undgå en programmering af aktuell lagerværdi for akser, som er en del af transformationen, eller deaktiver transformationen med nøgleordet TRAFOOF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17601	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 preset til akse %4 er ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den aktuelle værdi ikke mulig for denne akse, da - aksen er i bevægelse - aksen er integreret i en transformation - aksen er p.t. kollisionsovervåget - spindlens vandring er endnu ikke afsluttet - referencepunktkørsel (G74) er aktiv - geometriaksen er ikke i tilstanden 'neutral akse'
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Undgå at indstille den aktuelle værdi, eller sæt den pågældende geometriakse rettidigt i tilstanden 'neutral akse' ved hjælp af RELEASE(...).

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17602 **[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Preset på akse %4 i modus JOGREF ikke mulig**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, linienummer
 %3 = Synact ID
 %4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Den aktuelle værdi kan ikke forindstilles (preset) for denne akse, da modusgrupperne, som er tilordnet aksene, er i modus JOG, samt når maskinfunktionen referencepunktkørsel er aktiveret.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Undgå at sætte den aktuelle værdi i denne konfiguration, eller deaktiver maskinfunktionen referencepunktkørsel.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17603 **[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Preset i modus JOG kun mulig ved stående akse %4**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, linienummer
 %3 = Synact ID
 %4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Den aktuelle værdi kan kun forindstilles (preset) for akser, der er i modus JOG.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Undgå at indstille den aktuelle værdi under aksebevægelsen, eller vent, til aksene er standset.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17604 **[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Preset på aktiv pendulakse (akse %4) ikke mulig**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, linienummer
 %3 = Synact ID
 %4 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Den aktuelle værdi kan ikke forindstilles (preset) via en pendulakse, der er styret af synkronaktioner.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Undgå at sætte den aktuelle værdi under en aktiv pendulbevægelse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17610	[Kanal %1:] Blok %2 akse %3 deltager i transformation, aktion kan ikke udføres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Aksen er en del af den aktive transformation. Den kan derfor ikke udføre den forespurgte aktion, tilkørsel som positioneringsakse, frigivelse til akseksift.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver forinden transformationen med TRAFOOF eller fjern aktionen i hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17620	[Kanal %1:] Sætning %2 Fikspunkt kørsel for transformeret akse %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	I den viste blok er der programmeret en akse til kørsel til fast punkt (G75), som er en del af den aktive transformation. Kørsel til fast punkt udføres derfor ikke!
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fjern G75-anvisningen fra hovedprogramblokken eller deaktiver forinden transformationen med TRAFOOF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17630	[Kanal %1:] Blok %2 Referencering for transformeret akse %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	I den viste blok er der programmeret en akse til kørsel til fast punkt (G74), som er en del af den aktive transformation. Kørsel til fast punkt udføres derfor ikke!
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fjern G74-anvisningen eller de deltagende maskinakser fra hovedprogramblokken eller deaktiver forinden transformationen med TRAFOOF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
17640	[Kanal %1:] Sætning %2 Spindel drift for transformeret akse %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den akse, der er programmeret til spindel drift, deltager i den aktuelle transformation som geometriakse. Dette er ikke tilladt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Sluk forinden for transformationen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17650 [Kanal %1:] Sætning %2 Maskinakse %3 kan ikke programmeres

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Maskinaksen kan ikke anvendes under en aktiv transformation. Funktionen kan muligvis også programmeres i et andet koordinatsystem, f.eks. kan returneringspositionen evt. også angives i BKS- eller AKS-koordinatsystemet. Den pågældende akseidentifikator anvendes til at udvælge koordinatsystemet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Deaktiver transformationen eller anvend et andet koordinatsystem.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17800 [Kanal %1:] Sætning %2 Forkert koderet position programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det positionsnummer n, der er angivet med nøgleordet FP=n, er ikke tilladt. Der kan fastlægges 2 absolutte aksepositioner som faste punkter med den aksestifikke MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[n].
Eller skal positionsnumrene 3 og/eller 4 anvendes, skal MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS programmeres hertil.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer nøgleordet FP med maskinfastpunkterne 1 eller 2.
Eksempel:

Tilkør det faste punkt 2 med maskinakserne X1 og Z2.

N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0

Eller: Tilpas MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS og evt. også MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[].

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

17810 [Kanal %1:] Akse %2 ikke referenceret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenummer

Forklaring: Der blev aktiveret en funktion i JOG til aksen, f.eks. kørsel til fast punkt, JOG på position, JOG af cirkler og aksen er ikke referenceret.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Referencer aksens.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

17811 [Kanal %1:] Fastpunkt tilkørsel i JOG til akse %2 ikke mulig, årsag %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer
%3 = Årsag

Forklaring:	Der kræves en 'kørsel til fast punkt i JOG' for en akse, dette er ikke muligt da: Årsag 1: Aksen er aktiv i den aktive transformation. Årsag 2: Aksen er en følgeakse i en aktiv kobling. Kørsel til fast punkt udføres ikke.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver kørsel til fast punkt eller deaktiver forinden transformationen med TRAFOOF eller ophæv koblingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

17812	[Kanal %1:] Akse %2 fastpunkt tilkørsel i JOG: Fastpunkt %3 ændret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Fast punkt nummer
Forklaring:	'Kørsel til fast punkt i JOG' er aktiv for aksen og der blev valgt et andet fast punkt eller kørsel til fast punkt blev deaktiveret. Kørselsbevægelsen afbrydes.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udløs JOG bevægelsen igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

17813	[Kanal %1:] Akse %2 fastpunkt tilkørsel i JOG og korrekturbevægelse aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	'Kørsel til fast punkt i JOG' er aktiv for aksen og samtidigt interpoleres en korrekturbevægelse, f.eks. en synkroniseringsoffset \$AA_OFF. Positionen for det valgte faste punkt kan ikke nås hvis korrekturværdierne ændres under kørselsbevægelsen. Målet er så: "Fastpunktposition + korrekturværdiændring". Det faste punkt kan nås, hvis kørselsbevægelsen genstartes efter at korrekturværdien blev ændret. (f.eks. inkrementel kørsel ved hvilken kørselbevægelsen standser ind imellem). Årsag: Med en ny start af bevægelsen tages der hensyn til den aktuelle korrekturværdi.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udløs JOG bevægelsen igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

17814	[Kanal %1:] Akse %2 fastpunktposition ikke til rådighed
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Nummeret på fastpunktpositionen
Forklaring:	For det faste punkt der er valgt i modus via PLC er der ingen fastpunktposition, se MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS og evt. MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[]. Deaktiver kørsel til fast punkt eller vælg et gyldigt fast punkt og udløs JOG-bevægelsen igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

17815	Delingsakse %1 fastpunkt %2 ulig delingsposition
Parameter:	%1 = Aksenummer %2 = Maskinparameterens feltindeks
Forklaring:	Aksen er en referenceret delingsakse og det fastpunkt nummer %2 der skal tilkøres i modus JOG (og som er fastlagt i MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS) svarer ikke til en delingsposition. Kør referencerede delingsakser til delingspositionerne i modus JOG.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Tilpas MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[] eller delingspositionerne.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
17821	[Kanal %1:] Akse %2 JOG til position og korrekturbevægelse aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	'JOG til position' er aktiv for akslen og samtidigt interpoleres en korrekturbevægelse, f.eks. en synkroniseringsoffset \$AA_OFF. Settingparameterens SD43320 \$SA_JOG_POSITION position kan ikke nås hvis korrekturværdierne ændres under kørselsbevægelsen. Målet er så: "JOG position + korrekturværdiændring". Positionen SD43320 \$SA_JOG_POSITION kan nås, hvis kørselsbevægelsen genstartes efter at korrekturværdien blev ændret. (f.eks. inkrementel kørsel ved hvilken kørselsbevægelsen standser ind imellem). Årsag: Med en ny start af bevægelsen tages der hensyn til den aktuelle korrekturværdi.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udløs JOG bevægelsen igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
17822	[Kanal %1:] Akse %2 JOG til position: Position ændret
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	En aksebevægelse er aktiv ved 'JOG til position' og positionen, dvs. indholdet af settingparameteren SD43320 \$SA_JOG_POSITION, blev ændret. Kørselsbevægelsen afbrydes.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udløs JOG bevægelsen igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
17823	[Kanal %1:] Akse %2 JOG til position deaktiveret
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	En aksebevægelse er aktiv ved 'JOG til position' og 'JOG til position' blev deaktiveret. Kørselsbevægelsen afbrydes.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udløs JOG bevægelsen igen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17825 **Delingsakse %1 \$SA_JOG_POSITION ulig delingsposition**

Parameter: %1 = Aksenummer

Forklaring: Aksen er en referenceret delingsakse og 'JOG til position' er aktiveret i modus JOG og SD43320 \$SA_JOG_POSITION svarer ikke til en delingsposition. Kør referencerede delingsakser til delingspositionerne i modus JOG.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Tilpas SD43320 \$SA_JOG_POSITION eller delingspositionerne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

17830 **[Kanal %1:] JOG i en cirkel er aktiveret og nødvendig akse %2 er ingen geometriakse**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Funktionen JOG i cirkler blev aktiveret, men den tilhørende akse er ikke fastlagt som geometriakse.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Definer aksen som geometriakse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17831 **[Kanal %1:] JOG i cirkel ikke mulig, årsag %2**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Årsag

Forklaring: Funktionen JOG af cirkler blev aktiveret, men dette er ikke muligt, da:

1. Den aktuelle position for de pågældende akser ligger uden for den valgte cirkel.
2. Den aktuelle position for de pågældende akser er for tætte på cirkelmidtpunktet ved en aktiv delcirkel og aktiv værktøjsradiuskorrektur.
3. Den aktuelle position for de pågældende akser er for tæt på den begrænsede cirkel ved aktiv værktøjsradiuskorrektur, under indvendig bearbejdning.
4. Den aktuelle position for de pågældende akser er for tæt på den begrænsede cirkel ved værktøjsradiuskorrektur, under udvendig bearbejdning.
5. Den aktuelle position for de pågældende akser er uden for den definerede cirkel ved indvendig bearbejdning.
6. Den aktuelle position for de pågældende akser er uden for den definerede cirkel ved udvendig bearbejdning.
10. På det aktuelle plan er en rotation i gang, dvs. det aktuelle plan står skævt i rummet. Dette understøttes ikke p.t.
20. JOG-retract er aktiv. Denne modus understøttes ikke.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Definer aksen som geometriakse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17833 **[Kanal %1:] JOG i cirkel er aktiv og JOG cirkler deaktiveret**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: En cirkelbevægelse er aktiv og 'JOG af cirkler' blev deaktiveret. Cirkelbevægelsen afbrydes.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Aktiver 'Jog af cirkler' igen og udløs igen en JOG-bevægelse.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

17900 **[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 akse %4 er ingen maskinakse**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Aksenavn

Forklaring: Blokkonteksten kræver en maskinakse på dette sed. Dette er tilfældet ved:
- G74 (kør referencepunkt)
- G75 (kør fast punkt)
- PRESETON/PRESETONS på GANTRY-medløbsakse
Anvendes der er geometri- eller ekstra akseidentifikator, skal denne også tillades som maskinakseidentifikator (MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Anvend maskinakseidentifikatoren under programmeringen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

18000 **[Kanal %1:] Sætning %2 NCK-specifik beskyttelsesområde %3 forkert. Fejl nr. %4**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = NCK-beskyttelsesområdets nummer
%4 = Fejlspecifikation

Forklaring: Beskyttelsesområdets definition er forkert. Fejl-nummerer indikerer, hvad der er årsagen til alarmer:
Nr. Betydning
1: Ikke komplet eller modstridende konturbeskrivelse.
2: Konturen omslutter mere end en flade.
3: Værktøjsbaseret beskyttelsesområde er ikke konvekst.
4: Hvis begge begrænsninger er aktiv i beskyttelsesområdets 3. dimension og begge grænser har den samme værdi.
5: Beskyttelsesområdets nummer findes ikke (negativt tal, nul eller større end det maksimale beskyttelsesområdetal).
6: Beskyttelsesområdets beskrivelse består af flere end 10 konturelementer.
7: Værktøjsbaseret beskyttelsesområde er defineret som indvendigt beskyttelsesområde.
8: Forkert parameter anvendt.
9: Beskyttelsesområdet, der skal aktiveres, er ikke defineret.
10: Forkert modal G-kode anvendt til definitionen af beskyttelsesområdet.
11: Konturbeskrivelsen er forkert eller frame er aktiveret.
12: Øvrige, ikke nærmere specificerede fejl.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af beskyttelsesområdets definition, kontroller MD.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

18001	[Kanal %1:] Sætning %2 kanalspecifik beskyttelsesområde %3 forkert. Fejl nr. %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Nummeret på det kanalspecifikke beskyttelsesområde %4 = Fejlspecifikation
Forklaring:	Beskyttelsesområdets definition er forkert. Fejl-nummerer indikerer, hvad der er årsagen til alarmen: Nr. Betydning 1: Ikke komplet eller modstridende konturbeskrivelse. 2: Konturen omslutter mere end en flade. 3: Værktøjsbaseret beskyttelsesområde er ikke konvekst. 4: Hvis begge begrænsninger er aktiv i beskyttelsesområdets 3. dimension og begge grænser har den samme værdi. 5: Beskyttelsesområdets nummer findes ikke (negativt tal, nul eller større end det maksimale beskyttelsesområdetal). 6: Beskyttelsesområdets beskrivelse består af flere end 10 konturelementer. 7: Værktøjsbaseret beskyttelsesområde er defineret som indvendigt beskyttelsesområde. 8: Forkert parameter anvendt. 9: Beskyttelsesområdet, der skal aktiveres, er ikke defineret. 10: Forkert modal G-kode anvendt til definitionen af beskyttelsesområdet. 11: Konturbeskrivelsen er forkert eller frame er aktiveret. 12: Øvrige, ikke nærmere specificerede fejl.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af beskyttelsesområdets definition, kontroller MD.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
18002	[Kanal %1:] Sætning %2 NCK-beskyttelsesområde %3 kan ikke aktiveres. Fejl nr. %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = NCK-beskyttelsesområdets nummer %4 = Fejlspecifikation

Forklaring:	Der opstod en fejl under aktivering af beskyttelsesområdet. Fejlnummeret indikerer årsagen til alarmer: Nr. Betydning 1: Ufuldstændig eller modstridende konturbeskrivelse. 2: Konturen omslutter mere end en flade. 3: Det værktøjsrelaterede beskyttelsesområde er ikke konvekst. 4: Hvis begge begrænsninger er aktive i beskyttelsesområdets 3. dimension og begge grænser har den samme værdi. 5: Beskyttelsesområdets nummer findes ikke (negativt tal, nul eller større end det maksimale antal af beskyttelsesområder). 6: Beskyttelsesområdets beskrivelse består flere end 10 konturelementer. 7: Det værktøjsrelaterede beskyttelsesområde er defineret som indvendigt beskyttelsesområde. 8: Der blev anvendt en forkert parameter. 9: Beskyttelsesområdet, der skal aktiveres, er ikke defineret hhv. antallet af konturelementer < 2 eller $> \text{MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA}$ 10: Der opstod en fejl under intern opbygning af beskyttelsesområderne. 11: Øvrige, ikke nærmere specificerede fejl. 12: Antallet af maksimalt samtidigt aktive beskyttelsesområder er overskredet (kanalspecif. maskinparameter). 13,14: Der kan ikke oprettes et konturelement for beskyttelsesområder. 15,16: Der er ikke nok hukommelse til beskyttelsesområder. 17: Der er ikke nok hukommelse til konturelementer. 18: Produktet af samtidigt aktiverede eller forudaktiverede arbejdsstykkerelaterede beskyttelsesområder på den ene side og værktøjsrelaterede beskyttelsesområder på den anden side er større end 31. Eksempel: F.eks. kan 16 arbejdsstykkerelaterede og 1 værktøjsrelateret beskyttelsesområde være aktivt. Antallet af arbejdsstykke relaterede beskyttelsesområder kan så f.eks. øges til 19 ($19 * 1 = 19$). Men det er ikke muligt at øge antallet af værktøjsrelaterede beskyttelsesområder til 2 ($16 * 2 = 32$).
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. Opstår alarmer under opstarten (2.parameter: "INIT" i stedet for bloknummer), sættes "kanalen er ikke driftklar".
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Reducer antallet af samtidigt aktive beskyttelsesområder (MD). 2. Foretag en ændring af hovedprogrammet: - Slet andre beskyttelsesområder. - Forløbsstop. Opstår alarmer under styringens opstart, skal systemvariablerne \$SN_PA_... korrigeres for det anførte beskyttelsesområde. Udfør derefter varmstart igen. Kan den forkerte parameter ikke findes, kan en øjeblikkelig aktivering af beskyttelsesområdet fjernes og systemvariablerne for beskyttelsesområdet skrives på ny med NPROTDEF.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet. Opstår alarmer under NC-programbearbejdningen, kan den aktuelle blok ændres. På den måde kan selv parametrene fra NPROT tilpasses. Foreligger fejlen dog i beskyttelsesområdets definition, skal NC-programmet afbrydes og definitionen korrigeres i NPROTDEF. Opstår alarmer under styringens opstart, skal systemvariablerne \$SN_PA_... korrigeres for det anførte beskyttelsesområde. Dette kan ske med en download af en initial.ini-fil, som indeholder den pågældende korrigerede parameter. Udføres en varmstart derefter igen, er alarmer afhjulpel, hvis dataene ellers er konsistente.

18003	[Kanal %1:] Sætning %2 kanalspecifik beskyttelsesområde %3 kan ikke aktiveres. Fejl nr. %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Nummeret på det kanalspecifikke beskyttelsesområde %4 = Fejlspesifikation

Forklaring:	Der opstod en fejl under beskyttelsesområdets aktivering. Fejlnummeret indikerer årsagen til alarmen: Nr. Bedeutung 1: Ikke komplet eller modstridende konturbeskrivelse. 2: Konturen omslutter mere end en flade. 3: Værktøjsbaseret beskyttelsesområde er ikke konvekt. 4: Hvis begge begrænsninger er aktiv i beskyttelsesområdets 3. dimension og begge grænser har den samme værdi. 5: Beskyttelsesområdets nummer findes ikke (negativt tal, nul eller større end det maksimale beskyttelsesområdetal). 6: Beskyttelsesområdets beskrivelse består af flere end 10 konturelementer. 7: Værktøjsbaseret beskyttelsesområde er defineret som indvendigt beskyttelsesområde. 8: Forkert parameter anvendt. 9: Beskyttelsesområdet, der skal aktiveres, er ikke defineret eller antal konturelementer <2 eller >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA 10: Fejl under den interne opbygning af beskyttelsesområderne. 11: Øvrige, ikke nærmere specificerede fejl. 12: Antallet af maksimalt samtidigt aktive beskyttelsesområder er overskredet (kanalspecif. maskinparameter). 13,14: Konturelementet for beskyttelsesområderne kan ikke oprettes. 15,16: Der er ingen lagerplads tilovers til beskyttelsesområderne. 17: Der er ingen lagerplads tilovers til konturelementerne.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. Opstår alarmen under opstarten (2.parameter: "INIT" i stedet for bloknummer), sættes "kanalen er ikke driftklar".
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Reducer antallet af samtidigt aktive beskyttelsesområder (MD). 2. Foretag en ændring af hovedprogrammet: - Slet andre beskyttelsesområder. - Forløbsstop. Opstår alarmen under styringens opstart, skal systemvariablerne \$SC_PA_... korrigeres for det anførte beskyttelsesområde. Udfør derefter varmstart igen. Kan den forkerte parameter ikke findes, kan en øjeblikkelig aktivering af beskyttelsesområdet fjernes og systemvariablerne for beskyttelsesområdet skrives på ny med CPROTDEF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet. Opstår alarmen under NC-programbearbejdningen, kan den aktuelle blok ændres. På den måde kan selv parametrene fra CPROT tilpasses. Foreligger fejlen dog i beskyttelsesområdets definition, skal NC-programmet afbrydes og definitionen korrigeres i CPROTDEF. Opstår alarmen under styringens opstart, skal systemvariablerne \$SC_PA_... korrigeres for det anførte beskyttelsesområde. Dette kan ske med en download af en initial.ini-fil, som indeholder den pågældende korrigerede parameter. Udføres en varmstart derefter igen, er alarmen afhjulpel, hvis dataene ellers er konsistente.

18004	[Kanal %1:] Sætning %2 Orientering for værktøjsrel. beskyttelsesområde %3 passer ikke til orienteringen for værktøjsrelat. beskyttelsesområde %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Nummeret på det arbejdsstykkebaserede beskyttelsesområde
Forklaring:	Retningen for det arbejdsstykkebaserede beskyttelsesområde og retningen for det værktøjsbaserede beskyttelsesområde er ikke ens. Ved et negativt beskyttelsesområdenummer drejer det sig om et NCK-beskyttelsesområde.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Foretag en ændring af beskyttelsesområdets definition eller aktiver ikke beskyttelsesområder med forskellig retning på samme tid. - Kontroller maskinparametrene og foretag evt. en ændring af beskyttelsesområdernes definition.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

18005	[Kanal %1:] Sætning %2 alvorlig fejl ved definition af NC-kerne-specifik beskyttelsesområde %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Beskyttelsesområdenummer
Forklaring:	Beskyttelsesområdedefinitionen skal afsluttes med EXECUTE, før et forstyringsstop udføres.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
18006	[Kanal %1:] Sætning %2 alvorlig fejl ved definition af kanalspecifik beskyttelsesområde %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Beskyttelsesområdenummer
Forklaring:	Beskyttelsesområdedefinitionen skal afsluttes med EXECUTE, før et forstyringsstop udføres.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
18100	[Kanal %1:] Sætning %2 FXS[] fik tildelt en ugyldig værdi
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	P.t. er kun værdierne: 0: "Deaktiver kørsel til fast stop" 1: "Aktiver kørsel til fast stop" gyldige.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
18101	[Kanal %1:] Sætning %2 FXST[] fik tildelt en ugyldig værdi
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	P.t. er kun området 0.0 - 100.0 gyldigt.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

18102	[Kanal %1:] Sætning %2 FXSW[] fik tildelt en ugyldig værdi
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	P.t. er kun positive værdier inklusiv nul gyldige.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
18205	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 kurvetabellen %4 findes ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Kurvetabellens nummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at anvende en kurvetabel, hvis tabelnummer ikke kendes i systemet \par.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af tabelnummeret i programanvisningen eller definer kurvetabellen med det ønskede tabelnummer.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
18300	[Kanal %1:] Sætning %2 Frame: Finforskydning ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det er ikke muligt, at tilordne en finforskydning til en indstillelig frames eller basisframe, da MD18600 \$MN_MM_FRAME_FINE_TRANS ikke er lig med 1.
Reaktion:	Interpreterstop Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Foretag en ændring af programmet eller programmer MD18600 \$MN_MM_FRAME_FINE_TRANS til 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
18310	[Kanal %1:] Sætning %2 Frame: rotation ugyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Vridninger er ikke muligt ved NCU-globale frames.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

18311 [Kanal %1:] Sætning %2 Frame: sætning ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Læsning eller skrivning af en ikke eksisterende frame.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

18312 [Kanal %1:] Sætning %2 Frame: Finforskydning ikke projekteret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Finforskydningen skal projekteres ved G58 og G59

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag en ændring af maskinparametrene.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

18313 [Kanal %1:] Sætning %2 Frame: Geometriaksernes omkobling ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Geometriaksetilordningen må ikke ændres, da den aktuelle frame indeholder drejninger.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag ændring af hovedprogrammet eller indstil en anden modus med MD10602
\$MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

18314 [Kanal %1:] Sætning %2 Frame: typekonflikt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Globale frames og kanalspecifikke frames kan ikke sammenkædes. Alarmer opstår også, når en global frame programmeres med en kanal-akse identifikator og der er ingen maskinakse til denne kanalakse på denne NCU. Kanalspecifikke frames kan ikke programmeres med maskin-akse-identifikatorer, hvis der ikke er en korresponderende kanalakse på denne NCU til maskinaksen.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20000	[Kanal %1:] Akse %2 referenceknaster ikke nået
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Når referencepunkt kørslen startes, skal den stigende flanke på reduktionsknasterne nås inden for den strækning, der er fastlagt i MD34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST (referencens 1. fase). (Denne fejl opstår kun ved inkrementelle encoders).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Der er 3 mulige fejlårsager: 1. Summen i MD34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST er for ringe. Beregn den maksimalt mulige strækning fra starten af referenceringsen til reduktionsknasterne og sammenlign denne med værdien i MD34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST, forøg evt. MD. 2. Knastsignalet når ikke PLC-indgangsmodulen. Aktiver referencepunkt kontakten manuelt og kontroller indgangssignalet i NC/PLC-interfacet (strækning: Kontakt! Stik! Kabel! PLC-indgang! Brugerprogram!). 3. Referencepunkt kontakten aktiveres ikke af knasterne. Kontroller den vertikale afstand mellem reduktionsknasterne og aktiveringskontakten.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20001	[Kanal %1:] Akse %2 har intet knastsignal
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Ved starten af referencepunkt kørslen 2. fase findes der ikke længere et signal fra reduktionsknasterne. Referencepunkt kørslen 2. fase begynder, når aksens forbliver stående på reduktionsknasterne efter en nedbremsning. Aksen starter så i modsatte retning, for at vælge det næste nulmærke i målesystemet med forlad/ny tilkørsel (negativ/positiv flanke) af reduktionsknasten.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller, om bremsestrækningen fra starthastigheden er større end referencepunkt knasten - først da kan aksens standse bag knasten. Anvend længere knaster eller reducer starthastigheden i MD34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM. Er aksens stoppet på knasten, skal det kontrolleres, om signalet DB380x DBX1000.7 (forsinkelse referencepunkttilkørsel) stadig er påtrykt interfacet til NCK. - Hardware: Trådbrud? Kortslutning? - Software: Brugerprogram?
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20002	[Kanal %1:] Akse %2 nulmærke mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	HW-nulmærket for den inkrementelle - eller reservenulmærket for den absolutte encoder ligger ikke inden for den fastlagte strækning. 2. fase i referencepunktkørslen ender, når encoderens nulmærke blev registreret, efter at NC/PLC-interfacesignalet DB380x DBX1000.7 (forsinkelse referencepunkttilkørsel) stigende/faldende flanke har initieret triggerstarten. Den maksimale strækning mellem triggerstart og det efterfølgende nulmærke fastlægges i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. Overvågningen forhindrer, at et nulmærkesignal overkøres og det næste mærke fortolkes som et referencepunktsignal! (mangelfuld knastjustering eller for stor forsinkelse pga. et PLC-brugerprogram).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller knastjusteringen og sørg for en tilstrækkelig afstand mellem knastens ende og det efterfølgende nulmærkesignal. Strækningen skal være større end aksens kan tilbagelægge i PLC-cyklostiden. Forstør MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, men vælg ikke en større værdi end afstanden mellem 2 nulmærker. Dette slår evt. overvågningen fra!
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20003	[Kanal %1:] Akse %2 fejl i måle-systemet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev ved et målesystem med afstandskodede referencemærker beregnet en større strækning mellem to ved siden af hinanden liggende mærker, da den svarer til den dobbelte værdi i MD34300 \$MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. Styringen udgiver først alarmer, når den efter et 2. forsøg i modsat retning med den halve tilkørselshastighed har beregnet en for stor afstand.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Fastlæg afstanden mellem 2 ulige referencemærker (referencemærkeinterval). Denne værdi (ved Heidenhain-målestok 20,00 mm) skal så indføres i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. Kontroller målestokkens referencespor inkl. elektronikken til fortolkningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20004	[Kanal %1:] Akse %2 referencemærke mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev ved afstandskodet længdemålesystem ikke fundet 2 referencemærker inden for den fastlagte søgestrækning (aksespecifik MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST). Der kræves ingen reduktionsknast til de afstandskodede målestokke (en foreliggende knast fortolkes dog). Den normale retningsknast fastlægger søgeretningen. Søgestrækningen MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, der forventes inden for 2 referencemærker, tæller fra startpunktet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
Fastlæg afstanden mellem 2 ulige referencemærker (referencemærkeinterval). Denne værdi (ved Heidenhain-målestok 20,00 mm) skal så indføres i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Kontroller målestokkens referencespor inkl. elektronikken til fortolkningen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20005 [Kanal %1:] Akse %2 referencepunktkørsel blev afbrudt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Referenceringen kunne ikke afsluttes for alle angivne akser (f.eks. afbrydelse pga. manglende regulatorfrigivelse, målesystemændring, retningstasten slippes, o.a.).
Ved afstandskodede målesystemer opstår alarmen også, når værdien 1 er programmeret i MD34000 \$MA_REFP_CAM_IS_ACTIV (referenceknast) og én af betingelserne ved afhjælpningen er opfyldt.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller mulighederne for afbrydelse:

- Regulatorfrigivelse mangler: NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX2.1 (regulatorfrigivelse)
- Målesystemskift: NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 (positions målesystem 1/2)
- Tilkørselstaster + eller - mangler: NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX4.7 / 4.6 (tilkørselstaster plus/minus)
- Tilspændingsoverride = 0
- Tilspændingspærring er aktiv
- Præcist stop ikke nået inden for MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME
- Fejlmeldinger på drivside, f.eks. referencemærkesignal ikke modtaget

Hvilke akser, der er i den kanalspecifikke referencering, fastlægges af den aksestøttespecifik MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR:

Værdi	Betydning
-1:	Ingen kanalspecifik referencering, NC-start uden referencering.
0:	Ingen kanalspecifik referencering, NC-start med referencering.
1-8:	Kanalspecifik referencering. Det indtastede tal svarer til referenceringsrækkefølgen (hvis alle akser med indholdet 1 har nået referencepunktet, starter akserne med indholdet 2 osv.).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20006 [Kanal %1:] Akse %2 referencepunktafbrydningshastighed ikke nået

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Ved starten af referencepunktkørselens 2. fase (vent på nulmærket) blev knastenden nået, men referencepunktets starthastighed lå ikke inden for tolerancevinduet. (Dette er muligt, når akse allerede står ved knastenden i starten af referencepunktkørslen. Dermed anses fase 1 som afsluttet og startes så ikke).
Fase 2 afbrydes (denne gang før knasten) og referencepunktkørslen startes automatisk med fase 1 igen. Når starthastigheden heller ikke ved det 2. forsøg, afbrydes referenceringen endeligt med alarmmeldingen.
Starthastighed: MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER
Hastighedstolerance: MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
Reducer MD for starthastigheden MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER og/eller forstør MD for hastighedstolerancen MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20007 [Kanal %1:] Akse %2 referencepunktkørsel kræver 2 målesystemer

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Der kræves to encodere til indstillingen MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6!

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Foretag en ændring af referencemodus MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE eller monter og konfigurer en ekstra encoder.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20008 [Kanal %1:] Akse %2 referencepunktkørsel kræver et andet referenceret målesystem

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Den 2. encoder skal referenceret forinden til indstillingen MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6!

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag en ændring af referencemodus MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE eller referenceret den 2. encoder.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20050 [Kanal %1:] Akse %2 Håndhjulbevægelse aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Akserne kunne ikke tilkøres normalt med tilkørselstasterne, da der endnu køres med håndhjulene.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afgør, om aksens skal tilkøres med retningstasterne eller med håndhjulet. Afslut kørslen med håndhjulet, evt. med en aksial sletning af den resterende strækning (NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX2.2 (slet resterende strækning/spindel-reset)).

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

20051 [Kanal %1:] Akse %2 Håndhjulbevægelse ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Aksens kører allerede med tilkørselstasterne - derfor er kørsel med håndhjul ikke længere muligt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afgør, om aksens skal tilkøres med retningstasterne eller med håndhjulet.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

20052 [Kanal %1:] Akse %2 allerede aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring:	Aksen skal tilkøres som maskinakse i modus JOG med retningstasterne på maskinpanelet. Dette er ikke muligt, da: 1. den allerede tilkøres som geometriakse (med kanalspecifikt interface DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (tilkørselstasterne -/+) eller DB3200 DBX1004.7 / 4.6) (tilkørselstasterne -/+) eller DB3200 DBX1008.7 / 8.6 (tilkørselstasterne -/+) eller 2. den allerede tilkøres som maskinakse (med kanalspecifikt interface DB380x DBX4.7 / 4.6 (tilkørselstasterne plus/minus)) eller 3. en frame er gyldig for et roteret koordinatsystem og en anden allerede deltagende geometriakse tilkøres normalt med retningstasterne. 4. den ikke kan tilkøres som maskinakse som en del af returneringsbevægelsen (submodus JOG-retract).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Stop tilkørslen via kanal- eller akseinterfacet eller stop den anden geometriakse.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20053 [Kanal %1:] Akse %2 DRF, \$AA_OFF, FTOCON, ekst. nulpunktforskydning ikke mulig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Aksen tilkøres i en mode (f.eks. referencering), som ikke tillader en ekstra overlappet interpolation.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vent indtil aksen har nået dens referenceposition eller afbryd referencepunktkørslen med reset og genstart DRF.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20054 [Kanal %1:] Akse %2 forkert indekst for delingsaksen i JOG

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	1. Den viste delingsakse skal tilkøres inkrementelt i JOG-drift (med 1 delingsposition). I den valgte retning er der ingen delingsposition. 2. Aksen står på den sidste delingsposition. Under en inkrementel tilkørsel nås arbejdsfeltbegrænsningen eller softwareendestoppet, uden at der ligger en delingsposition forinden, som der kan stoppes på.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger (supplier) listen over delingspositioner med maskinparametrene MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 eller indstil arbejdsfeltbegrænsningen eller softwareendestoppet til andre værdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20055 [Kanal %1:] Masterspindel eksisterer ikke i JOG-modus

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Den vist akse skal tilkøres som maskinakse i JOG med omdrejningstilspænding, men der er ikke fastlagt en masterspindel, hvorfra det aktuelle omdrejningstal kan tages fra.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Skal omdrejningstilspændingen også være aktiv i modus JOG, skal der fastlægges en masterspindel med den kanalspecifikke MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Derefter skal der åbnes et billede i betjeningsområdet PARAMETER med softkeyene SETTINGDATA" og "JOG DATA", i hvilket G-funktionen G95 vælges. JOG-tilspændingen kan så indtastes i [mm/O]. (Indstilles som JOG-tilspænding 0 mm/O, tager styringen værdien i den aksespecifikke MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO eller ved ilgangsoverlapning i MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Omdrejningstilspændingen ved JOG-drift deaktiveres, idet G-funktionen omstilles fra G95 til G94.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
20056	[Kanal %1:] Akse %2 ingen omdrejningstilspænding mulig. Akse/spindel %3 står
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der skal tilkøres en akse i JOG med omdrejningstilspænding, men spindlens/aksens tilspænding, som skal afledes af tilspændingen, er 0.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Tilkør spindlen/aksen, hvor der skal afledes tilspændingen. - Fravælg den omvendte tilspænding G95 i JOG via masken Indstillinger. - I indstillingsdato SD41100 \$SN_JOG_REV_IS_ACTIVE fravælges den omvendte tilspænding G95.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.
20057	[Kanal %1:] Sætning %2 omdrejningstilspænding for akse/spindel %3 er <= nul.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Omdrejningstilspændingen blev programmeret til en akse/spindel, men hastigheden blev ikke programmeret eller den programmerede værdi er mindre eller lig med nul.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Korrigér hovedprogram eller - Angiv korrekt tilspænding til PLC-akserne ved VDI-interfacet eller - Anfør tilspændingen til pendulakserne i settingsparameteren SD43740 \$SA_OSCILL_VELO.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20058	[Kanal %1:] Akse %2 omdrejningstilspænding: ugyldig tilspændingskilde
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	En akse/spindel skal tilkøres med rotationstilspænding. Den referenceakse/-spindel, der er fastlagt i SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE, viser mod sig selv. Den dermed opståede medkobling kan ikke udføres.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af referenceaksen / -spindlen i SD43300.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

20059	[Kanal %1:] Akse %2 allerede aktiv pga. %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Årsag
Forklaring:	Aksen (maskineakse, geometriakse eller orienteringsakse) skal tilkøres i modus "Automatik&Jog" (se MD10735 \$MN_JOG_MODE_MASK) med retningstasterne eller et håndhjul. Dette er ikke muligt, da (se parameter 3): 1. Aksen er aktiv som roterende spindel 2. Aksen er en PLC-akse 3. Aksen er aktiv som asynkron pendulakse 4. Aksen er aktiv som kommandoakse 5. Aksen er aktiv som følgeakse 6. En frame er gyldig for et drejet koordinatsystem og en akse der deltager i en forespurgt jog-bevægelse for geometriaksen ikke er til rådighed. 7. En akse-container-drejning er aktiveret med NCU-link Bemærkning: Med denne alarm markeres en ikke "jog-kompatibel" akse, som har modtaget en jog-akse. NCK skifter så ikke til "intern-jog".
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vent med tilkørslen af aksen eller afbryd med sletning af resterende strækning eller reset.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
20060	[Kanal %1:] Akse %2 kan ikke køres som geometriakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn
Forklaring:	Aksen er p.t. ikke i tilstanden "geometriakse". Den kan derfor ikke tilkøres som geometriakse i JOG-modus. Vises forkortelsen AKS (arbejdsstykkekoordinatsystem) i vinduet "position", kan kun geometriakserne tilkøres med retningstasterne! (MKS ... maskinkoordinatsystem; alle maskinakser kan så tilkøres med maskinpanelets retningstaster).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller betjeningen, om der skal tilkøres geometriakser, i modsat fald skal der skiftes til maskinakserne med tasten "AKS/MKS" på maskinens panel.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
20062	[Kanal %1:] Akse %2 allerede aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den viste akse tilkøres allerede som maskinakse. Den kan derfor ikke drives som geometriakse. En aksens tilkørsel kan udføres i JOG-modus via 2 forskellige interfaces. 1. Som geometriakse: Via det kanalspecifikke interface DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (tilkørselstaster +/-) 2. Som maskinakse: Via det aksespecifikke interface DB380x DBX4.7 / 4.6 (tilkørselstaster plus/minus) Med maskinens standard betjeningspanel kan en akse ikke drives både som maskinakse og som geometriakse!
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Start først geometriaksen, når tilkørslen som maskinakse er afsluttet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
20064	[Kanal %1:] Akse %2 valg af flere akser ved aktiv konusvinkel ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Ved en aktiv konusvinkel kan der på et tidspunkt kun tilkøres en geometriakse i modus JOG med tilkørselstasterne. Det er ikke tilladt at tilkøre en geometriakse som maskinakse på samme tid.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Start først geometriaksen, når tilkørslen af den anden geometriakse eller maskinakse er afsluttet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20065	[Kanal %1:] Masterspindel ikke defineret for geometriakser i JOG-modus
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Den viste akse skal tilkøres som geometriakse i JOG med omdrejningstilspænding, men der er ikke fastlagt en masterspindel, hvorfra det aktuelle omdrejningstal kan tages fra.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Skal omdrejningstilspændingen også være aktiv i modus JOG, skal der fastlægges en masterspindel med den kanalspecifikke MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Derefter skal der åbnes et billede i betjeningsområdet PARAMETER med softkeyene SETTINGDATA" og "JOG DATA", i hvilket G-funktionen G95 vælges. JOG-tilspændingen kan så indtastes i [mm/O]. (Indstilles som JOG-tilspænding 0 mm/O, tager styringen værdien i den aksesspecifikke MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO eller ved ilgangsoverlapning i MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Omdrejningstilspændingen ved JOG-drift deaktiveres, idet G-funktionen omstilles fra G95 til G94.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

20070	[Kanal %1:] Akse %2 softwareendestopafbryderen %3 programmeret endeposition %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = "1+" eller "1-" for softwareendestopafbryder 1, "2+" eller "2-" for softwareendestopafbryder 2, %4 = programmeret endeposition
Forklaring:	Den viste akse skal tilkøres som en konkurrerende positioneringsakse af PLC til endepositionen. Dette ville misligholde den softwareendestopafbryder, der gælder for aksens. Den tilkøres ikke. Ved en ekstra melding til alarm 20140 skal aksens tilkøres som kommandoakse.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Fastlæg mindre målpositioner. Foretag en ændring af MD til softwareendestopet. Aktiver evt. et andet softwareendestop. Frikør aksens med JOG.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

20071	[Kanal %1:] Akse %2 arbejdsfeltets begrænsning %3 endeposition %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = "+" eller "-" %4 = programmeret endeposition
Forklaring:	Den viste akse skal tilkøres som en "konkurrerende positioneringsakse" til den programmerede endeposition og overholder ikke den for aksens gældende aktive arbejdsfeltbegrænsning. Der tilkøres ikke. Ved en ekstra melding til alarm 20140 tilkøres aksens som kommandoakse.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Definer en mindre målposition. - Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen. - Indstil arbejdsfeltbegrænsningen på en anden måde. - Frikør aksens med JOG.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

20072 [Kanal %1:] Akse %2 er ingen delingsakse

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenummer

Forklaring: Den viste akse drives som en "konkurrerende positioneringsakse". Dens målposition er konfigureret i FC DEL-AKSE som delingspositionsnummer - men aksens er ingen delingsakse.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Anvend FC POS-AKSE til lineære og runde akser eller angiv aksens delingsaksedeklaration:

MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB

MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1

MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1

MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2

MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

20073 [Kanal %1:] Akse %2 kan ikke repositioneres

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenummer

Forklaring: Den konkurrerende positioneringsakse kan ikke positioneres, da den blev genstartet via VDI-interfacet og stadig er aktiv. Der udføres ingen repositionering; bevægelsen, der er udløst af VDI-interfacet, påvirkes ikke.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: ingen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

20075 [Kanal %1:] Akse %2 kan for tiden ikke pendle

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenummer

Forklaring: Aksens kan p.t. ikke udføre en banebevægelse, da den allerede tilkøres, f.eks. manuelt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afslut tilkørslen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

20076 [Kanal %1:] Akse %2 pendler - modeskift ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aksenummer

Forklaring: Aksens udfører en banebevægelse, modus kan ikke omskiftes, da banebevægelsen ikke er tilladt i den valgte modus.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Udløs ikke en sådan modusskift. PLC skal kontrollere aksens og sørg i PLC-programmet for, at aksens afslutter banebevægelsen ved en modusskift.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20077	[Kanal %1:] Akse %2 programmeret position %4 ligger bag ved softwareendestopafbryderen %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = "+" eller "-" %4 = Målposition
Forklaring:	Aksen tilkøres som baneakse og målpositionen (vendepositionen eller slutpositionen) ligger bag det pågældende softwareendestop. Der tilkøres ikke.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Definer en mindre målposition. Foretag en ændring af MD for softwareendestopet. Aktiver evt. et andet SW-endestop.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20078	[Kanal %1:] Akse %2 programmeret position %4 ligger bag ved arbejdsfeltets begrænsning %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = "+" eller "-" %4 = Målposition
Forklaring:	Aksen tilkøres som baneakse og målpositionen (vendepositionen eller slutpositionen) ligger bag den pågældende aktive arbejdsfeltbegrænsning. Der tilkøres ikke.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Definer en mindre målposition. Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen. Indstil arbejdsfeltbegrænsningen på en anden måde.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20079	[Kanal %1:] Akse %2 pendulvandring %3 <= 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = Længde
Forklaring:	Aksen tilkøres som baneakse og den strækning, der skal tilkøres, er mindre end eller lig nul, f.eks. ligger begge vendepunkter på den samme position, et vendepunkt blev skubbet over det andet vendepunkt mod baneretningen. Der tilkøres ikke.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Fastlæg den rigtige målposition (vendeposition, slutposition).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20080	[Kanal %1:] Akse %2 har ikke tildelt håndhjul til overlapninger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer
Forklaring:	For den angivne akse mangler en tildeling af håndhjulet når håndhjulsoverlapningen er startet i automatik. Mangler aksebetegnelsen i alarmen ved aktiv hastighedsoverlapning $FD > 0$, er der ikke defineret en 1. geometriakse i denne NC-kanal. Dermed bearbejdes denne blok uden påvirkning fra håndhjulet.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Skal håndhjulet kunne påvirke, skal der aktiveres et håndhjul.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
20082	[Kanal %1:] Akse %2 koordinatsystem-specifik arbejdsfeltbegrænsning %3 endeposition %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = "+" eller "-" %4 = Endeposition
Forklaring:	Den viste akse drives som en "konkurrerende positioneringsakse" og overholder ikke den for akse gældende koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsning. Der tilkøres ikke. Ved en ekstra melding til alarm 20140 tilkøres akse som kommandoakse.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Definer en mindre målposition. - Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen. - Indstil arbejdsfeltbegrænsningen på en anden måde. - Frikør akse med JOG.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
20083	[Kanal %1:] Akse %2 programmeret position %4 ligger bag ved koordinatsystem-specifik arbejdsfeltsbegrænsning %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenummer %3 = "+" eller "-" %4 = Endeposition
Forklaring:	Akse tilkøres som pendulakse og målpositionen (vendepositionen eller slutpositionen) ligger bag den gældende koordinatsystem-specifikke arbejdsfeltbegrænsning. Der tilkøres ikke.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Definer en mindre målposition. Deaktiver arbejdsfeltbegrænsningen. Indstil arbejdsfeltbegrænsningen på en anden måde.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20085	[Kanal %1:] Konturhåndhjul: Vandringsretning eller overskridelse af sætningsstart ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Der køres med konturhåndhjulet på banen mod den programmerede tilkørselsretning og banens startpunkt nås ved blokstart.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Drej konturhåndhjulet i den modsatte retning.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

20090	Akse %1 Kørsel til fast stop ikke mulig. Kontroller programmering og aksedata.
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	1. Funktionen "Kør til fast stop" blev programmeret med FXS[AX]=1, men aksen understøtter dette (endnu) ikke. Kontroller MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE. Funktionen er ikke til rådighed for Gantry-akser og simulerede akser. 2. Der blev ikke programmeret en bevægelse for aksen AX under aktiveringen. AX er en maskinakseidentifikator. 3. Der skal altid programmeres en tilkørsel i valgblokken for aksen/spindlen, for hvilken funktionen "Kør til fast stop" aktiveres.
Reaktion:	Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar). BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Kontroller aksetypen - Kontroller MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE - Mangler en maskinaksebevægelses programmering i tilkørselsblokken?
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20091	Akse %1 har ikke nået fast stop
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Under et forsøg på at køre til et fast stop, blev den programmerede slutposition nået eller tilkørslen blev afbrudt. Alarmen kan fjernes med MD37050 \$MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Korrekturer i hovedprogrammet og i indstillingerne: - Blev tilkørselsblokken afbrudt? - Skal aksepositionen svare til den programmerede slutposition, skal slutpositionen korrigeres. - Ligger den programmerede slutposition inden for bearbejdningsdelen, skal udløsekriteriet kontrolleres. - Blev konturafvigelsen, som medfører udløsningen, udmålt for stort? Er momentgrænsen indstillet for højt?
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20092	Akse %1 Kørsel til fast stop endnu aktiv
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at bevæge den akse, der er kørt til fast stop, mens den stod ved stoppet eller deaktiveringen endnu ikke var udført. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).

Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller følgende punkter: - Bevæges også aksens ved det faste stop pga. en tilkørsel af geometriakserne? - Blev en aktivering udført, selv om aksens står ved stoppet? - Blev deaktiveringen afbrudt med RESET? - Har PLC afgivet kvitteringssignaler?
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20093	Akse %1 stilstandsovervågning ved anslag er udløst
Parameter:	%1 = Aksens navn, spindelnummer
Forklaring:	Aksens position siden det udførte valg ligger uden for stilstandsvinduet. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar)
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Kontroller mekanikken, f.eks. er stoppet knækket? Har den del, der skal klemmes, givet efter? - Positionsvinduet for stilstandsovervågningen for lille (MD37020 \$MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF)(SD43520 \$SA_FIXED_STOP_WINDOW). Standardværdi for hver 1 mm.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20094	Akse %1 Funktionen blev afbrudt
Parameter:	%1 = Aksens navn, spindelnummer
Forklaring:	Funktionen blev afbrudt. Mulige årsager: - Momentet kan ikke længere opretholdes, da der opstod en impulsspærring. - PLC har fjernet kvitteringerne. Systemvariablen \$VA_FXS_INFO indeholder ekstra informationer om funktionsafbrydelsen. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar)
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.

Afhjælpning:	Kontroller om - der er en impulsspærring fra I/T-modulet eller fra PLC? - kvitteringsbitten blev slettet af PLC, selvom NCK ikke har forespurgt deaktivering? Udlæs systemvariablen \$VA_FXS_INFO, derefter fortolk ekstra information.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20095	Akse %1 ugyldigt stopmoment, målt moment %2
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Aktuelt holdemoment under bremsetestens aktivering
Forklaring:	Det aktuelle holdemoment under bremsetestens aktivering kan ikke opnås med bremsetestens nærværende parametreteering.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller parametreeringen for bremsetestens funktionskontrol: - Momentet for vægtsudligningen i drevmaskinparameteren p1532 bør næsten svare til det aktuelle holdemoment. Det aktuelle holdemoment vises i alarmteksten. - Det fastlagte moment for bremsetesten MD36966 \$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE skal være indstillet større end det aktuelle holdemoment.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20096	Akse %1 bremsetest afbrudt, ekstra info %2
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Fejlinformation som for \$VA_FXS_INFO
Forklaring:	Bremsetesten har registreret et problem. Den ekstra information angiver mere præcist årsagen til alarmen. Forklaringen ses også i systemvariablen \$VA_FXS_INFO dokumentation. Ekstra information: 0: Der er ingen ekstra information. 1: Aksetypen er ikke en PLC- eller kommandoakse. 2: Slutpositionen er nået, bevægelsen er afsluttet. 3: Afbrydelse med NC-RESET (tast-reset). 4: Afslut overvågningsvinduet. 5: Momentreduktion afvist af drevet. 6: PLC har tilbagetrukket frigivelserne. 7: SINAMICS-parameter p2003 er nul, eller telegrammet er aktiv uden momentdata.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Overhold bremsetestens rammebetingelser, se ekstra information.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20097	Akse %1 forkert køreretning bremsetest
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Med den valgte tilkørselsretning udføres bremsetesten for det aktuelle belastningsmoment med et forkert moment.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Udfør bremsetesten i en anden tilkørselsretning - Tilpas drevparameteren p1532 mere præcist til det aktuelle vægtforhold. Alarmen opstår kun, hvis det aktuelle moment afviger mere end 7,5% i MD36966 \$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE fra p1532, når bremsen er åbnet. - Aktiver den automatiske beregning af belastningsmomentet i starten af bremsetesten med MD36968 \$MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, bit 0 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20120	Akse %1: for amnge kompensationsrelationer
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Interpolatorisk kompensation med tabeller. For hver akse må der maksimalt defineres så mange kompensationsbetegnelser, som der er akser i systemet. Ved denne alarm deaktiveres den interpolatoriske kompensation i akse automatisk.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller og korriger tabelparameteren \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS og/eller deaktiver én eller flere tabeller (SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20121	Akse %1: Konfigurationsfejl i kompensationstabellen %2
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Kompensationstabel
Forklaring:	Interpolatorisk kompensations med tabeller. Indstillingerne i den angivne tabel er ikke tilladte. For systemvariabler gælder \$AN_CEC_MAX >= \$AN_CEC_MIN og \$AN_CEC_STEP != 0. Denne tabel deaktiveres automatisk.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller og korriger kompensationstabellens mærkedata. Kan fejlen ikke fastslås, kan alarmen undertrykkes; deaktiver hertil tabellen (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) eller deaktiver kompensationen i akse (\$MA_CEC_ENABLE).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20122	Kompensationstabel %1: Aksetildeling ugyldig
Parameter:	%1 = Kompensationstabel
Forklaring:	Interpolatorisk kompensations med tabeller. Tilordningen af ind- eller udgangsakserne for den anførte tabel er ugyldig. For systemvariabler gælder \$AN_CEC_INPUT_AXIS og \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0, og begge skal henvise til gyldige akser. Denne tabel deaktiveres automatisk.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller og korriger kompensationstabellens aksetilordning. Kan fejlen ikke fastslås, kan alarmen undertrykkes; deaktiver hertil tabellen (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) eller deaktiver kompensationen i akse (\$MA_CEC_ENABLE).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20123	Akse %1: forskellige udgangstilordninger for multiplicerede tabeller
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Interpolatorisk kompensation med tabeller. Begge tabeller, hvis udgange skal ganges med hinanden, er tilordnet forskellige udgangsakser. Kompensationen i akse deaktiveres automatisk.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller og korriger kompensationstabellens mærkedata (\$AN_CEC_OUTPUT_AXIS og \$AN_CEC_MULT_BY_TABLE). Kan fejlen ikke fastslås, kan alarmen undertrykkes; deaktiver hertil tabellen (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) eller deaktiver kompensationen i akse (\$MA_CEC_ENABLE).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20124	Akse %1: Summen af kompensationsværdierne for stor
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Summen af kompensationsværdierne fra tabellerne, der er tilordnet aksens, har overskredet grænseværdien MD32720 \$MA_CEC_MAX_SUM og skal begrænses. Derved kan der opstå konturfejl.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller kompensationsstabellens mærkedata, som er tilordnet aksens. Kontroller karakteristikkerne i tabellen (\$AN_CEC).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20125	Akse %1: for hurtige ændringer i kompensationsværdien
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Kompensationsværdien har ændret sig hurtigere, end det er tilladt i MD32730 \$MA_CEC_MAX_VELO. Den skal begrænses midlertidigt. Den manglende strækning indhentes, men der kan opstå konturfejl.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller kompensationsstabellens mærkedata, som er tilordnet aksens. Kontroller karakteristikkerne i tabellen (\$AN_CEC). En af indgangsakserne kan evt. også have bevæget sig hurtigere end planlagt.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
20130	[Kanal %1:] Kontur-tunnel-overvågning
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Værktøjsspidsen har forladt tunnellen omkring den nom. kontur, dvs. værktøjsspidsens afstand fra den nom. kontur var større end angivet i MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalens er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalens er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller punkterne, der følger efter hinanden: 1. Er maskinen i orden. Er alarmen så ikke udløst af en tungt gående akse, værktøjsbrud eller en kollision? 2. Hvis maskinen er i orden, reduceres hastigheden eller juster regulatorindstillingen. 3. Forstør evt. tunnellen og hold øje med fejlen via den analoge udgang, for at finde årsagen.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20138	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 kommandoaksens %4 tilkørsel ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn

Forklaring:	Aksen, som skal tilkøres fra en synkronaktion, er ikke til rådighed Følgende årsager er mulige: - Aksen tilkøres allerede eller stadig af NC-programmet. Bevægelsen kan også følges indirekte med banestyrerdriften eller en anden frame. - En overlejet bevægelse er aktiv for aksen. - Aksen er aktiv som en koblings følgeakse. - Der er en interpolatorisk kompensation aktiv, f.eks. temperaturkompensation.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20139	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronisering: %3 Markør ugyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Det er ikke muligt at programmere eller slette en marker i bevægelsessynkronaktionen. Mulige årsager er: SETM(): Maksimalt antal markere er overskredet; Marker er allerede programmeret. CLEARM(): Anført marker er ikke i det tilladte værdiområde.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	SETM(): Anvend en marker i det gyldige værdiområde; Programmer den programmerede marker igen. CLEARM(): Anvend marker i det gyldige værdiområde.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20140	[Kanal %1:] Vandring af kommandoaksen %2 se NC-alarm %3 parameter %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse %3 = NC alarm %4 = Ekstra parameter
Forklaring:	Der blev fastslået en NC-alarm ved en kommandoakse, som skal tilkøres fra en synkronaktion. Denne udgives som HMI-alarmsnummer i 3. parameter. I en 4. parameter gives der evt. ekstra informationer.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Se hjælpeinformationen for de ekstra alarmer.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20141	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 akse %4 har en ugyldig aksetype
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn
Forklaring:	Den forespurgte kommando er ikke tilladt for kommandoaksen eller spindlen i den aktuelle aksetilstand. Alarmen opstår ved kommandoakser (POS, MOV), spindelkommandoer fra bevægelsessynkronaktioner (M3/M4/M5, SPOS), koblede bevægelser (TRAILON, TRAILOF) og ledeværdikobling (LEADON, LEADOF).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Stop først aksen eller koble ud, vælg derefter ny tilstand.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20143	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 kommandoaksen %4 kan ikke startes, da den kontrolleres af PLC
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn
Forklaring:	Det blev forsøgt at starte en kommandoakse med en blokbaseret eller modal synkronaktion. Da aksen kontrolleres af PLC, er denne start ikke mulig.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afslut PLC's kontrol af aksen og giv kontrollen tilbage til kanalen eller start kommandoaksen med en statisk synkronaktion.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
20144	[Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Adgang til systemvariablet ikke muligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Anvendes der systemvariable forudsættes det, at en læse-/skriveproces kan få korrekt adgang til de nødvendige data. Ved adgang til encoderens aktuelle værdier eller digitale ind-/udgange afhænger resultatet af om de pågældende hardwarekomponenter er til rådighed. Afgiver adgangen ingen gyldig værdi inden for synkronaktionerne, afgives alarmen 20144. En sådan læse-/skriveadgang medfører uden for synkronaktionerne at blokbearbejdningen stoppes indtil resultatet foreligger. Derefter fortsættes blokbearbejdningen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller før systemvariablet læses/skrives, om der er adgang til f.eks. de nødvendige hardwarekomponenter.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20145	[Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Aritmetikfejl
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Under beregningen af et aritmetisk udtryk for en bevægelsessynkronaktion opstod der et overløb (f.eks. division med nul).

Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger det forkerte udtryk.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20146 [Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Indlejringsdybde overskredet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Til beregningen af aritmetiske udtryk i bevægelsessynkronaktioner anvendes der en operand stack med fast indstillet størrelse. Ved meget komplekse udtryk kan denne stack løbe over.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger det forkerte udtryk.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20147 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Kommando %4 kan ikke udføres

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Programkommando
Forklaring:	En kommando for en synkronaktionsblok kan ikke udføres, f.eks. en reset på egen synkronaktion er ikke mulig. Måling trin 2 - Embargoversion tillader ingen måling fra synkronaktion - MEASA-kommando blev programmeret i en synkronaktion - Måling er allerede aktiv - Programmeringsfejl (se alarm 21701)
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af synkronaktionen. Måling trin 2 Af hensyn til en bedre fejldiagnose udføres måleordren først fra et hovedprogram. Når gennemkørslen er fejlfri kan den overtages i synkronaktionerne.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20148 [Kanal %1:] Sætning %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 intern fejl %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Fejlnummer
Forklaring:	Der opstod en intern fejl under bearbejdningen af en synkronaktion. Fejlnummeret er vigtigt til diagnosen og skal meldes til producenten.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag en ændring af synkronaktionen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20149 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Indeks %4 ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Indeks

Forklaring: Der blev anvendt et ugyldig indeks under en adgang til en variabel i bevægelsessynkronaktionen. Det bliver vist, hvilket indeks, der er ugyldigt.
Eksempel: ... DO \$R[\$AC_MARKER[1]] = 100
Fejlen opstår når marker 1 har en større værdi end det maksimalt tilladte R-parameternummer.
PROFIBUS/PROFINET-periferi:
Under læsningen/skrivningen af data blev der anvendt et ugyldigt slot-/I/O-områdeindeks.
Årsag:
1.: Slot-/I/O-områdeindeks >= maks. muligt antal slots/I/O-områder.
2.: Slot-/I/O-områdeindeks referencerer et slot-/I/O-område der ikke er konfigureret.
3.: Slot-/I/O-områdeindeks referencerer et slot-/I/O-område der ikke er frigivet til systemvariabler.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Anvend et gyldigt indeks.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20150 [Kanal %1:] Værktøjstyring: PLC afsluttet afbrudt kommando

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Henvisning til at PLC har afsluttet en (med alarm) afbrudt kommando i værktøjsstyringen - værktøjsveksel.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kun til information.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20160 [Kanal %1:] Værktøjstyring: PIC kan kun afslutte afbrudte kommando med fejl

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Henvisning til at PLC ville afbryde en netop aktiv kommando i værktøjsstyringen (værktøjsveksel) eller at der ikke findes en kommando om afbrydelse. NCK afviser, da kanaltilstanden er 'aktiv' (må ikke afbrydes) eller 'reset' (intet skal afbrydes).

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kun til information.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

20170	[Kanal %1:] Maskindata \$AC_FIFO ugyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Med maskinparametrene MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO, MD28262 \$MC_START_AC_FIFO, MD28264 \$MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 \$MC_MODE_AC_FIFO fastoprettet FIFO-variabel \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10 kan ikke gemmes i det R-parameterfelt der er fastlagt med MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Forhøj antallet af R-parametre eller reducer FIFO-elementer. MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 \$MC_START_AC_FIFO + MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO* (MD28264 \$MC_LEN_AC_FIFO + 6)
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
20200	[Kanal %1:] Ugyldigt spindelnummer %2 ved værktøjsfinkorrektur
Parameter:	%1 = Kanalnummer målskanal %2 = Spindelnummer
Forklaring:	Der er ingen spindel-aksetilordning i målskanalen for den spindel, der er angivet i PUTFTOC-kommandoen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet i kanalen, som skriver værktøjets finkorrektur.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20201	[Kanal %1:] Spindel %2 er ikke tildelt værktøj
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer
Forklaring:	For at værktøjsfinkorrekturen tager hensyn til det værktøj, der er i spindlen, skal en spindel-værktøj-tilordning være aktiv. Dette er ikke tilfældet i værktøjsfinkorrekturernes målskanal for den programmerede spindel.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	1. Foretag en ændring i hovedprogrammet (skriv VT-finkorrektur). 2. Opret en spindel-/værktøj-tilordning med en programmering: - TMON (VT-overvågning) - GWPSON (VT-valg)
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
20203	[Kanal %1:] Intet værktøj aktivt
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Der blev skrevet en værktøjsfinkorrektur for det aktive værktøj i kanalen %1 med PUTFTOC. Der er intet aktivt værktøj i denne kanal. Dermed kan korrekturen ikke tilordnes.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20204	[Kanal %1:] PUTFTOC-kommando ved FTOCOF ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	Der blev skrevet en værktøjsfinkorrektur for kanalen %1 med PUTFTOC. Der er ingen aktiv værktøjsfinkorrektur i denne kanal. FTOCON skal være aktiv i målkanalen for PUTFTOC-kommandoen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger programmet i bearbejdningskanalen: Vælg FTOCON, så kanalen er klar til at modtage PUTFTOC-kommandoen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20205	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 ugyldigt spindelnummer %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer målkanal %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Spindelnummer
Forklaring:	Der er ingen spindel-aksetilordning for den anførte spindel i målkanalen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

20302	[Kanal %1:] Akse %2 kan ikke tilkøres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den viste akse kan ikke tilkøres som maskinakse, da modus JOG-retract er valgt i modus JOG.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver JOG-retract med RESET
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

20304	[Kanal %1:] Akse %2 kan ikke tilkøres som geometriakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den viste akse kan ikke tilkøres som geometriakse. Geometriaksen er i modus JOG-retract en del af returneringsbevægelsen. Geometriaksens forespurte bevægelse medfører, at returneringsretningen ikke overholdes.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Deaktiver JOG-retract med RESET
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmeren. Der kræves ingen yderligere betjening.

20306 [Kanal %1:] Kartesisk manuel kørsel er ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring: Kartesisk manuel kørsel er ikke mulig i modus JOG-retract.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Deaktiver JOG-retract med RESET
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmeren. Der kræves ingen yderligere betjening.

20308 [Kanal %1:] Manuel tilkørsel er ikke mulig i koordinatsystemet ENS

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring: Manuel kørsel i koordinatsystemet ENS er ikke mulig i modus JOG-retract.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Deaktiver JOG-retract med RESET
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmeren. Der kræves ingen yderligere betjening.

20310 [Kanal %1:] Akse %2 kørsel til fastlagt position ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring: Den viste akse kan ikke tilkøres til den fastlagte position i modus JOG-retract.
 Den begrænses til interruptpositionen ved aktivering af JOG-retract.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Tilkørsel inden for de tilladte positioner
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmeren. Der kræves ingen yderligere betjening.

21550 [Kanal %1:] Akse %2 kørsel fra hardwaregrænseafbryder ikke mulig. Årsag: %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Aksenavn
 %3 = Årsag
Forklaring: Det blev forsøgt at frikøre en følgeakse i en aksekobling eller en transformations udgangsakse via ledeaksen eller indgangsaksen for en transformation. Dette er ikke tilladt i den aktuelle situation.
 Mulige årsager:
 1 Ingen tilladt frikørselsretning
 2 Kobling ikke synkron
 3 Frikørsel for aktiv kobling ikke tilladt
 4 reserveret
 5 Frikørsel til aktiv transformation ikke tilladt
Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
 Alarmvisning.

Afhjælpning:	Afhjælpning ved fejlårsag: 1 Anfør en anden køreretning 2 Deaktiver kobling og kør akse/r separat 3 Deaktiver kobling og kør akse/r separat 4 reserveret 5 2 Deaktiver transformation og kør akse/r separat
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

21600 Overvågning for ESR aktiv

Forklaring:	-
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Alarmvisning. Alle alarmreaktioner forsinket med en IPO-takt
Afhjælpning:	Meldingen kan undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 16 = 1.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

21610 [Kanal %1:] Akse %2 giver %3 -frekvens overskredet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = String (encodernummer)
Forklaring:	Den tilladte maksimale frekvens for den momentan aktive encoder (aksespecifik interfacesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 (positionsmålesystem 1/2)) i den aksespecifikke MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... encodernummer, 1 eller 2) blev overskredet. Den aktuelle værdis reference til den mekaniske slædeposition kan være gået tabt. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalene er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalene er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontroller MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] og NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 (positionsmålesystem 1/2).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21611 [Kanal %1:] NC-ført udvidet standsning/tilbagetrækning udløst

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Forklaring:	"NC-styret udvidet standsning eller tilbagetrækning" udløst.
Reaktion:	NC kobler i sporingsdrift. Kanalene er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Alle kanalspecifikke alarmreaktioner forsinker alarmen, alarmvisningen.
Afhjælpning:	Reset
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21612	[Kanal %1:] Akse %2 Frigivelse nulstillet, årsag %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Alarmårsag
Forklaring:	Alarmårsag: 0: Alarmårsagen kunne ikke fastlægges præcist. 1: Interfacesignal DB380x DBX2.1 (regulatorfrigivelse) mangler 2: Interfacesignal DB380x DBX4001.7 (impulsfrigivelse) mangler 3: Drivsignal DB390x DBX4001.7 (impulser frigivet) ikke programmeret 4: Drivsignal DB390x DBX4001.5 (Drive Ready) ikke programmeret 5: Drivsignal DB390x DBX4000.4 (autark drev) følger ikke de nom. NC-værdier Et signal, der frigiver bevægelsen, f.eks. "regulatorfrigivelse", "Impulsfrigivelse", parkering/encodervalg (kun ved akser) eller også en drivspecifik frigivelse blev nulstillet for den viste akse. Alarmen kan afgives ved positioneringsakser, spindler samt for akser fra geometrikoblingen. De akser, der er indføjet i den kanalspecifikke MD-array MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB anses om akser i geometrikoblingen. Der skal foreligge en regulatorfrigivelse for alle eksisterende geometriakser, uafhængigt af om de momentant er i bevægelse eller ej! Ved SAFETY: Udføres der et teststop for en koblet akse, udgives alarmen, når der er en kørekommando for følgeaksen ved teststoppet fra ELG-koblingen.
Reaktion:	NC kobler i sporingsdrift. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller interfacesignalerne DB380x DBX2.1 (regulatorfrigivelse), DB380x DBX4001.7 (impulsfrigivelse), kontroller drivsignalerne DB390x DBX4001.7 (impulser frigivet), DB390x DBX4001.5 (Drive Ready) f.eks. med en PLC-statusvisning i betjeningsområdet DIAGNOSE. Kontroller encodervalget (ved akser) og kontroller derudover om bevægelsen frigiver signaler afhængigt af den anvendte drevtype. Svifter klemmefrigivelserne for drevet, skal fortrådningen eller hardwarefunktionen (f.eks. relæ-funktion) spores eller kontroller i den pågældende drevdokumentation. Ved SAFETY: Fejlmeldingens afgivelse i forbindelse med en aktiv kobling af den aktuelle værdi kan forhindres på følgeaksen, idet MD36060 \$MA_STANDSTILL_VELO_TOL forhøjes (standardværdien udgør 5mm).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
21614	[Kanal %1:] Akse %2 hardwareendestopafbryder %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = String (+,- eller +/-)
Forklaring:	Ved NC/PLC-interfacet blev signalet DB380x DBX1000.1 und .0 (hardwareendestop plus/minus) programmeret
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. 1. Ved allerede referencerede akser bør softwareendestoppet 1 eller 2 reagere før hardwareendestoppet nås. Kontroller MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS, MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 og MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 og NC/PLC-interfacesignalet for valget DB380x DBX1000.3 / 1000.2 (1./2. softwareendestop plus/minus) og korriger efter behov (PLC-brugerprogram). 2. Er aksen endnu ikke referenceret, kan hardwareendestoppet forlades i modsat retning i modus JOG. 3. Kontroller PLC-brugerprogrammet og forbindelsen fra kontakten til PLC-indgangsmodul, hvis aksen slet ikke når hardwareendestoppet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21616	[Kanal %1:] Sætning %2 Overlappet bevægelse under transformationsskift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den overlappede bevægelse i BCS ændrer sin betydning med en transformationsskift og kan derfor medføre uønskede aksebevægelser.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kør overlappede bevægelser ud.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
21617	[Kanal %1:] Sætning %2 transformation tilladet ingen polgennemløb
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det fastlagte kurveforløb fører gennem polen eller et forbudt område i transformationen.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet (hvis alarmer opstår i AUTO-drift). For at køre ud af alarmpositionen, skal transformationen deaktiveres (RESET er ikke nok, hvis transformationen også forbliver aktiv med RESET).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
21618	[Kanal %1:] Fra sætning %2 Transformation aktiv: overlappet bevægelse for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Antallet af overlejrede bevægelser på transformationsrelaterede akser er så højt, at banebevægelsen, der er planlagt at præparationen, ikke længere svarer til de faktiske forhold ved interpolationen. Singularitetstrategien, overvågningen af arbejdsrumbegrænsning og dyn. LookAhead er evt. ikke længere korrekte.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ved en overlejret bevægelse skal der overholdes en tilstrækkelig sikkerhedsafstand til banen med henblik på poler og arbejdsrumbegrænsninger.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
21619	[Kanal %1:] Sætning %2 Transformation aktiv: bevægelse ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Maskinens kinematik tillader ikke den anførte bevægelse. Følgende transformationsafhængige fejl er mulige: TRANSMIT: Der er et (cirkelformet) område om polen, i hvilken der ikke kan positioneres. Dette område opstår ved at værktøjets referencepunkt ikke kan køres til polen. Området fastlægges af - maskinens parameter (MD249..\$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL...) - en aktiv værktøjslængdekorrektur (se \$TC_DP...). Værktøjslængdekorrektur kompensations afhænger af det valgte arbejdsniveau (se G17,...). Maskinen bliver stående ved kanten af et område, der ikke kan positioneres.

Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af hovedprogrammet. Foretag en ændring af en forkert fastlagt værktøjlængdekorrektur. Bemærk: RESET er ikke nok, hvis transformationen også forbliver aktiv under RESET.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21620 [Kanal %1:] Akse %2 Nød-bremserampe aktiv

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der er aktiveret en nød-bremserampe for den anførte akse/spindel Der er følgende årsager mulige for aktiveringen af nød-bremserampen: Alarm 26052: Banehastighed for hjælpefunktionsaktivering for høj Alarm 1012 : Systemfejl med label 550006 Alarm 1016 : Systemfejl med label 550003, 550005 og 550010 Det blev sat en MD30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX (aksen er en virtuel akse) for master-/slavekoblingen. Bremsekrav med prioritet 13 kan være anmodet fra OEM applikationen.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Lokale alarmreaktion. NC kobler i sporingsdrift. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Afhjælp eller nulstil årsagen til alarmen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21621 [Kanal %1:] Blok %2 Den konstante transformatorakse %3 har bevæget sig.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kanalakseidentifikator
Forklaring:	En akse, hvis position skal være konstant i den transformation, der er aktiv i den aktuelle blok, har bevæget sig.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Ændr delprogrammet (hvis alarmen er opstået under AUTO-drift). Alarmen slettes med RESET. Opretholdes transformationen også ud over RESET, indgår den konstante akse med den nye position i transformationen. Ønskes dette ikke, skal transformationen deaktiveres og aksepositionen skal ændres i denne tilstand. Derefter kan transformationen igen aktiveres.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21650 [Kanal %1:] Akse %2 overlappede bevægelse ikke tilladt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Til aksen kræves der en overlejret bevægelse, denne er dog forbudt pga. maskinparameteren MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Fravælg den overlejlrede bevægelse eller foretag en ændring af parameteren MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21660	[Kanal %1:] Sætning %2 Akse %3 konflikt mellem SYNACT:\$AA_OFF og CORROF
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn
Forklaring:	Deaktiveres positionsoffset (\$AA_OFF) med hovedprogramkommandoen CORROF (<akse>, "AA_OFF") fastslås det, at en synkronaktion stadig er aktiv, som igen sætter \$AA_OFF for aksen med det samme (DO \$AA_OFF[<akse>]=<værdi>). Deaktivering udføres og \$AA_OFF sættes ikke igen.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

21675	[Kanal %1:] Blok %2 ikke tilladt bevægelse under ændring af værktøjsretningen og \$AA_TOFF aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Er et offset aktiv i værktøjsretningen via \$AA_TOFF[i], må der ikke være geometriaksebevægelse i den blok, i hvilken værktøjsorienteringen ændres i spring. Pludselige ændringer i værktøjsorienteringen, hvor der kan være programmeret en samtidig bevægelse i geometriakserne, kan for eksempel opstå ved skift i planet, værktøjsskift eller aktivering og deaktivering af en værktøjsholder, der kan orienteres
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Lokale alarmreaktion. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved bloksslut.
Afhjælpning:	- Foretag ændring af hovedprogrammet - Programmer TOFFOF()
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

21700	[Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 Måletaster allerede omstyret, flanke ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer
Forklaring:	Den målesensor, der er programmeret med nøgleordet MEAS eller MEAW er allerede afbøjet og er udløst. Sensorsignalet skal forsvinde, før målingen kan udføres igen (målesensoren i standby). Aksevisningen er midlertidigt ikke vigtigt; i de efterfølgende udviklingstrin planlægges en aksestetifik fortolkning.

Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller målingens startposition eller kontroller målesensorsignalet i PLC-interfacet DB2700 DBX1.0 / .1 (måletast aktiveret tast 1/tast 2). Er kabel og stik i orden?
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21701 [Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 Måling ikke mulig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer
Forklaring:	Måling trin 2 (MEASA, MEAWA, MEAC). Den programmerede måling er forkert. Mulige årsager: - Ugyldig målemodus - Ugyldig måletaster - Ugyldig encoder - Ugyldigt antal måleflanker - Ens måleflanker kan kun programmeres i modus 2 - Ugyldig FIFO-nummer - Antal programmerede fifo's svarer ikke til antallet af måletastere, der anvendes i målingen. Yderligere årsager: En måleordre er allerede aktiv (f.eks. fra en synkronaktion).
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger måleordrene.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21702 [Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 Måling blev afbrudt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer
Forklaring:	Måleblokken er afsluttet (aksens programmerede slutposition blev nået), den aktiverede målesensor har dog endnu ikke reageret. Måling trin 2 (MEAWA, MEASA, MEAC) Måleværdierne kunne ikke omregning til arbejdsstykkekoordinatsystemet. Måleværdierne for geometri-akserne, der er programmeret i måleordren, foreligger kun i maskinkoordinatsystemet. Årsager: I måleordren blev ikke alle geometri-akser programmeret. Dermed mangler der mindst en måleværdi til tilbageregningen til arbejdsstykke-koordinatsystemet. Yderligere årsager: De programmerede måleordre for alle geometri-akser er ikke ens. Under en måling uden handshake skal der være to måletaster i drevparametrene p0680 indeks 0 og 1.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning:	Kontroller tilkørslen i måleblokken. - Skal den aktiverede målesensor absolut have koblet til den angivne akseposition? - Er målesensor, kabel, kabelfordeler, klemforbindelser i orden? - Er målesensoren korrekt trådført og konfigureret i hardwaren (f.eks. drevparameter p0488 og p0489)? Fjern eksplicit enten alle geometri-akser eller programmer en tilkørsel med POS[akse] kommandoen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

21703	[Kanal %1:] Sætning %3 akse %2 måletaster ikke omstyret, flanke ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer
Forklaring:	Den valgte måletaster er ikke(!) afbøjet og registrerer derfor ingen måleværdi fra afbøjet til ikke afbøjet tilstand. Måling trin 2 (MEAWA, MEASA, MEAC) Måletasterens afbøjningstilstand er ved måleordrens start den samme som den første programmerede måleflanke. Kontrollen udføres kun i modus 2.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller måletasteren - Kontroller måletasterens startposition - Kontroller programmet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21740	Udgangsværdi for analog udgang nr. %1 begrænset
Parameter:	%1 = Udgangens nr.
Forklaring:	Den analoge udgangs værdiområde begrænses af MD10330 \$MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer ikke en større værdi med \$A_OUTA[.] = x end tilladt i den pågældende maskinparameter.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

21760	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 for mange hjælpefunktioner programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	Antallet af programmerede hjælpefunktioner har overskredet det maksimale antal. Alarmer kan opstå i forbindelse med bevægelsessynkronaktioner: Det maksimale antal hjælpefunktioner må ikke overskrides i bevægelsesblokken og bevægelsessynkronaktionerne.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag ændring af hovedprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

21800	[Kanal %1:] Arbejdsstykke-nom %2 nået
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Emne sat værdi
Forklaring:	Alarmen aktiveres med MD27880 \$MC_PART_COUNTER bit 1: Antallet af talte arbejdsstykker (\$AC_ACTUAL_PARTS eller \$AC_SPECIAL_PARTS) er det samme eller allerede større end den programmerede værdi for antallet af påkrævede arbejdsstykker (\$AC_REQUIRED_PARTS). Samtidigt adgives kanal-VDI signalet "Sat arbejdsstykkeværdi nået". Værdien for antallet af talte arbejdsstykker \$AC_ACTUAL_PARTS nulstilles, mens værdien for \$AC_SPECIAL_PARTS gemmes. NB: Emnernes sat/aktuel sammenligning sker kun efter NC-start. Derved forudsættes \$AC_REQUIRED_PARTS > 0. Ved en negativ værdi på \$AC_REQUIRED_PARTS fastfryses alle aktiverede arbejdsstykke-tællinger på det opnåede niveau med MD27880 \$MC_PART_COUNTER og sammenligningen af sat/aktuel værdi standses.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ingen programafbrydelse. Slet alarmmeldingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
22000	[Kanal %1:] Blok %2 Spindel %3 gearskifte i %4 ikke muligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindelnummer %4 = Geartrin
Forklaring:	Spindlen kan ikke skifte gear, når: - gevindskæringen (G33, G34, G35) er aktive - spindlen er en ledeskrue eller følgespindel i en kobling - spindlen positioneres
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Der skal sættes i gear før bearbejdningstrinet indledes. Hvis der alligevel skal skiftes gear i én af den ovenstående funktioner, skal denne funktion deaktiveres, mens gearskiftet står på. Gevindskæringens deaktivering sker med G1, synkronspindelkoblingen kobles fra med COUPOF, spindelpositioneringsfunktionen forlades med M3, M4 eller M5.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22001	[Kanal %1:] Blok %2 Akse %3: Bremserampen er længere end stop D - tiden. Grund: %4.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn %4 = Årsagens identifikation
Forklaring:	Den aktuelle aksedynamik er ikke nok til at standse rettidigt, når der udløses et stop D. De i parameteren 4 anførte grunde er: 1: MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL for ringe. 2: MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK for ringe. 3: Der er programmeret en for kraftig accelerationsreduktion med ACC eller efter FXST. 4: Der er programmeret en for kraftig rykreduktion med JERKLIMA.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Forhøj MD36953 \$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D. Forhøj MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL og MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK. Forhøj den programmerede acceleration (ACC) eller ryk (JERKLIMA). Korrigér moment- og accelerationsreduktionen efter FXST.

Alarmen kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22002 [Kanal %1:] Spindel %2: Bremserrampen er længere end stop D tiden ved geartrin %3 grund %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Spindelnummer
%3 = Geartrin
%4 = Årsag

Forklaring: Spindlens projekterede dynamiske værdier er ikke nok til at standse rettidigt, når der udløses et stop D. Parameteren 3 indeholder geartrinet, hvis bremsetid overskrider stop-D tiden fra de projekterede dynamiske værdier. Parameter 4 indeholder identifikationen for de pågældende MD:

10: Dynamik for omdrejningstalregulering: MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL

11: Dynamik for positionsreguleringen: MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. For kraftig accelerationsreduktion efter FXST aktiveret.

21: Dynamik for gevindboring med G331, G332: MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Forhøj MD36953 \$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D eller reducer bremsetiden med en ændring af spindlens dynamiske projektering. Alarmen kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 13.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22005 [Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 Spindel %4 valgt geartrin ikke installeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Spindelnummer

Forklaring: Den første geartrinkblok er aktiv. Det nødvendige geartrin er ikke indstillet i 1. geartrinkblok. Antallet af indstillede geartrin er konfigureret i maskinparameteren 35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.

Eksempler på hvornår alarmen opstår med 3 indstillede geartrin (MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):

* ... DO M44 eller DO M45 programmeres for den pågældende spindel i synkronaktionerne

* ... DO M70 programmeres og maskinparameteren MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE er større end 3.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet: Der kan kun isættes gyldige geartrin, som også er indstillet iht. maskinparameteren MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.
Begræns M70-konfigurering (MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) til MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22006 [Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Spindel %4 gearskifte ikke muligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, linienummer
%3 = Synact ID
%4 = Spindelnummer

Forklaring:	Spindlen kan ikke skifte gear, når: - gevindskæringen (G33, G34, G35) er aktive - spindlen er en ledeskruer eller følgespindel i en kobling - spindlen positioneres
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Der skal sættes i gear før bearbejdningstrinet indledes. Hvis der alligevel skal skiftes gear i én af den ovenstående funktioner, skal denne funktion deaktiveres, mens gearskiftet står på. Gevindskæringens deaktivering sker med G1, synkronspindelkoblingen kobles fra med COUPOF, spindelpositioneringsfunktionen forlades med M3, M4 eller M5.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22010	[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Målt geartrin svarer ikke til nom. geartrin
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det forespurgte gearskifte er afsluttet. Det aktuelle geartrin, der meldes af PLC (isat), svarer ikke til det nom. geartrin, der forlanges af NC. NB: Det forlangte geartrin bør isættes.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Korriger PLC-programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22011	[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Skift til programmeret geartrin ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Deaktiveres funktionerne 'DryRun', 'Programtest' og 'SearchRunByProgTest' er det ikke muligt at udføre et senere gearskifte i REPOS-modulen til et forinden programmeret geartrin. Dette er tilfældet, hvis spindlen ikke er aktiv som følge af en transformation i omdrejningstalstyredrift i fravalgsblokken. Nulstilles bit 2 i MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK undgås et senere gearskifte ved ovennævnte funktionsfravalg.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fravalgsblokken eller bloksøgningsmålblokken skal ændres til omdrejningstalstyredrift (M3, M4, M5, SBCOF). Programmer MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK bit 2 til 0.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22012	[Kanal %1:] Sætning %2 ledeskruer %3 er i simulationsdrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Ledeskruenummer
Forklaring:	Der opnås ingen synkronisering under koblingen, hvis ledeskruen/-aksen er i simulering og følgespindlen/-aksen er ikke.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Omstil følgespindlen/-aksen til simuleringsdrift eller udfør ingen simulering af ledeskruen/-aksen (MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE). Er en forskellig indstilling valgt bevidst, kan alarmen undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit21 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit3 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22013	[Kanal %1:] Sætning %2 følgespindel %3 er i simulationsdrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Følgespindelnummer
Forklaring:	Der opnås ingen synkronisering under koblingen, hvis følgespindlen/-aksen er i simulering og ledeskruen/-aksen er ikke.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Omstil ledeskruen/-aksen til simuleringsdrift eller udfør ingen simulering af følgespindlen/-aksen (MD30130 \$MA_CTRL_OUT_TYPE). Er en forskellig indstilling valgt bevidst, kan alarmer undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit21 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit4 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
22014	[Kanal %1:] Sætning %2. Ledeskruens %3 og følgespindlens %4 dynamik er meget forskellige
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Ledeskruenummer %4 = Følgespindelnummer
Forklaring:	Der opnås ingen synkronisering under koblingen, hvis spindlerne/akserne er for forskellige i dynamikken. Dynamikkerne afhænger af mange indstillinger: Forindstilling af forstyringen, parameterblokdata, i første linie KF, symmetreringstid etc., forstyremodus og forstyreindstillingsparameter, FIPO-modus, returfilter og dynamikfilter-indstillinger, DSC til/fra. Dertil regnes også følgende maskinparametre: MD32620 \$MA_FFW_MODE, MD32610 \$MA_VELO_FFW_WEIGHT, MD33000 \$MA_FIPO_TYPE, VEL_FFW_TIME, MD32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN, MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME, MD32644 \$MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, MD37600 \$MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, MD37602 \$MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, MD10082 \$MN_CTRL_OUT_LEAD_TIME
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend spindler/akser med den samme dynamik. Er en forskellig indstilling valgt bevidst, kan alarmer undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit21 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit5 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
22015	[Kanal %1:] Sætning %2 følgende spindel %3 ingen dynamik for ekstra bevægelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Følgespindelnummer
Forklaring:	Følgespindlens differensbevægelse kan ikke udføres pga. manglende mulig hastighed. Dynamikken der er til rådighed anvendes helt af koblingen. Følgespindlen drejer allerede med det maksimale omdrejningstal. I delprogrammet kan der evt. opstå en deadlock. Alarmer kan undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit26 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit6 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer ledeskruens omdrejningstal
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
22016	[Kanal %1:] Sætning %2 følgende spindel %3 i området for reduceret accelerationsevne
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Følgespindelnummer
Forklaring:	Følgespindlen drives med positionsregulering. Yderligere bevægelsesdele i følgespindlen bør ikke forlade det lineære område for den anvendte motor. Ellers kan der opstå afvigelse i konturen og evt. servoalarmer. Overvågningen baseres på konfigureringen i maskinparameteren MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Klarsituationen på brugersiden, kan alarmer undertrykkes med maskinparameteren MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit25 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit7 = 1.

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Anvend koblingstypen VV og sørg for SPCOF til ledeskruen og følgespindlen.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22018 **[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 tidsovervågning: 'Synkron fin' ikke nået**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Følgeakse/spindelnummer
Forklaring: Når synkronløbet er nået på den nom. side overvåges tiden præcist til synkronløbet er nået på den faktiske side. Tolerancen blev ikke nået i det tidsvindue der er angivet af MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0]: MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE eller MD37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 Sammenhængen mellem MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] og MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE eller MD37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE skal tilpasses de mekaniske forhold.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22019 **[Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 tidsovervågning: 'Synkron grov' ikke nået**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Følgeakse/spindelnummer
Forklaring: Når synkronløbet er nået på den nom. side overvåges tiden løst til synkronløbet er nået på den faktiske side. Tolerancen blev ikke nået i det tidsvindue der er angivet af MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1]: MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE eller MD37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 Sammenhængen mellem MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] og MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE eller MD37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE skal tilpasses de mekaniske forhold.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22020 **[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Geartrinskitteposition ikke nået**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Spindelnummer
 %3 = Bloknummer, label
Forklaring: Spindlen køres til den position der er gemt i MD35012 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION = 2, før det egentlige gearskitte finder sted med projekteringen af MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn]. Gearskittepositionen blev ikke nået.
Reaktion: Kanalen er ikke driftsklar.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.
Afhjælpning: Korrigér forløbet i PLC.
Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22022	[Kanal %1:] Blok %2 spindel %3 geartrin %4 forventes til aksedrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindel %4 = Geartrin
Forklaring:	Den nødvendige geartrin til aksedriften er ikke isat. I MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE er der konfigureret et geartrin, i hvilket spindlen skal være i aksedrift. Under en omstilling af spindlen til aksedriften kontrolleres der for dette geartrin. I den forbindelse sammenlignes det konfigurerede geartrin med trinnet anmeldt af PLC (NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX2000.0 - .2 (faktisk geartrin A til C)). Svarer de ikke til hinanden udgives alarmer.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer M70 før overgangen til aksedrift. I den forbindelse sættes der automatisk i det geartrin, der er konfigureret i MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE. Hvis det konfigurerede geartrin allerede er aktivt, kræves der intet geartrinsskifte. M40 forbliver aktiv ud over geartrinsskiftet. Vær opmærksom på MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
22024	[Kanal %1:] Blok %2 Spindel %3 Gevindboring: PLC-signalet 'Inverter M3/M4' ændret efter %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindel %4 = Værdi
Forklaring:	Når der sættes en G331-blok i, blev det fastslået, at NC/PLC-interfacesignalet DB380x DBX2001.6 (inverter M3/M4) er ændret under delprogrambearbejdningen. Der udgives en alarm for at forhindre et værktøjsbrud. NC-/PLC-interfacesignalets aktuelle værdi vises som en 4. parameter.
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Ændringen af NC-/PLC-interfacesignalet DB380x DBX2001.6 (inverter M3/M4) under delprogrambearbejdningen bør undgås. Med programmeringen af MD35035 SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 22 fortolkes NC/PLC-interfacesignalet DB380x DBX2001.6 (inverter M3/M4) under en gevindboring med G331, G332 ikke længere. Alarmer udgives ikke længere. NB: Programmeringen af bit 22 medfører en funktionsændring.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22025	[Kanal %1:] Blok %2 Følgeakse/spindel %3 Synkronløb (2): Tolerance fin overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Følgeakse/spindelnummer
Forklaring:	Synkronløbet overvåges når blokvekselkriteriet 'FINE' er nået. Tærskelværdien 'fin', der er defineret med MD37212 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2, blev overskredet af synkronløbsforskellen på den aktuelle værdiside. Alarmer kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 12 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit8 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Følgeaksen-/spindlen kunne ikke følge ledeskruen(erne)/-spindlen(lerne).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

22026	[Kanal %1:] Blok %2 Følgeakse/spindel %3 Synkronløb (2): Tolerance grov overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Følgeakse/spindelnummer
Forklaring:	Synkronløbet overvåges når blokvekselkriteriet 'COARSE' er nået. Tærskelværdien 'grov, der er defineret med MD37202 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2, blev overskredet af synkronløbforskellen på den aktuelle værdside. Alarmen kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 12 = 1 eller ved en CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit9 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Følgeaksen-/spindlen kunne ikke følge ledeskruen(erne)/-spindlen(lerne).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
22030	[Kanal %1:] Sætning %2 følgende spindel %3 ikke tilladt programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Spindel
Forklaring:	Under en synkronspindel-VV-kobling kan en ekstra bevægelse for den følgende spindel kun programmeres med M3, M4, M5 og S... Strækningerne der fås ud fra positionsoplysningerne kan ikke overholdes sikkert ved en hastighedskobling specielt ved manglende positionsregulering. Kan målnøjagtighed eller reproducerbarhed ikke stå i midtpunktet kan alarmen undertrykkes med maskinparameteren MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Anvend en synkronspindel-DV-kobling eller programmer omdrejningsretning og omdrejningstal.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22033	[Kanal %1:] Blok %2 akse/spindel %3 'Synkron sporing'-diagnose %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse/spindelnummer %4 = Diagnose
Forklaring:	Under 'sporing af synkronløb' er følgende situation opstået: - Diagnose 1: En aktiv korrekturbevægelse afsluttes med tastreset. - Diagnose 2: Korrekturbevægelsen blev afløst. - Diagnose 3: Korrekturværdiskrivning er ikke tilladt. Synkronløbskorrektoren afløses. - Diagnose 4: Korrekturbevægelsen stoppes midlertidigt. (F.eks. G74 referencepunktkørsel). - Diagnose 5: Forsinkelse i korrekturbevægelsen: Accelerationseffekt brugt af andre bevægelser. - Diagnose 6: Forsinkelse i korrekturbevægelsen: Hastigheden brugt af andre bevægelser. - Diagnose 7: Forsinkelse i korrekturbevægelsen: Det maksimale omdrejningstal er begrænset til 0. Systemvariablen \$AC_SMAXVELO_INFO[n] indikerer grunden. - Diagnose 8: Forsinkelse i korrekturbevægelsen: Den maksimale accelerationseffekt er begrænset til 0. \$AC_SMAXACC_INFO[n] indikerer grunden. MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK aktiverer denne alarm: - Bit 9 = 1 for diagnose 1 til 6 - Bit 12) 1 for diagnose 7 til 8
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver alarmen med maskinparameteren MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit9 = 0 eller Bit12 = 0

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22035 [Kanal %1:] Blok %2 følgeakse/spindel %3 korrekturværdi kan ikke udregnes (årsag %4)

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Følgeakse/spindelnummer
 %4 = Årsag

Forklaring: Beregningen af korrekturværdien (\$AA_COUP_CORR[Sn]) som blev forespurgt af NC/PLC-interfacesignalet DB380x DBX5007.6 (synkronløb sporing) kan ikke udføres. Korrekturværdien kan ikke beregnes korrekt. Årsager kan være:

- Årsag 1: Følgeaksen er ingen konfigureret spindel.
- Årsag 2: Koblingen har mere end en aktiv ledeakse.
- Årsag 3: Ledaksen er ingen konfigureret spindel.
- Årsag 4: Koblingsfaktoren (kvotient af CPLNUM og CPLDEN) er hverken 1 eller -1.
- Årsag 5: CPLSETVAL = "cmdvel".
- Årsag 6: En uafhængig bevægelsesdel (NC/PLC-interfacesignal DB390x DBX5002.4 = 1) fra følgespindel er aktiv.
- Årsag 7: Der er ingen nom. synkronløb aktiv for følgespindlen.
- Årsag 8: Den nom. synkronløb svigter igen.
- Årsag 9: Følge- eller ledespindlen er en link-akse (NCU_LINK).

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Der er følgende muligheder for hjælp til de anførte årsager:

- Årsag 1 til 5: Koblingen skal ændres/omprogrammeres.
- Årsag 6 og 7: Vent med programmeringen af NC-/PLC-interfacesignalet DB380x DBX5007.6 'synkronløb sporing', til NC-/PLC-interfacesignalerne DB390x DBX5003.4 'synkronisering igang' = 0 og DB390x DBX5002.4 'overlejret bevægelse' = 0.
- Årsag 8: Vent med programmeringen af NC-/PLC-interfacesignalet DB380x DBX5007.6 'synkronløb sporing', til følgeaksen/spindlen kan følge konduktanserne.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22036 [Kanal %1:] Blok %2 Akse/spindel %3 synkronløbkorrektur ikke mulig (årsag %4)

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Akse/spindelnummer
 %4 = Årsag

Forklaring: Synkronløbkorrekturen, der blev aktiveret med VDI-interfacesignalet DB31...DBX31.6 'sporing af synkronløb' eller skrivningen af variablerne \$AA_COUP_CORR[Sn] kan ikke medtages. Årsagerne hertil kan være:

- Årsag 1: Referencepunktkørsel eller nulmærkesynkronisering ved spindler er aktiv.
- Årsag 2: Synkronløbskorrektur afløsning er aktiv.
- Årsag 3: Skrivning er ikke tilladt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Med en programmering af VDI-interfacesignalet DB31...DBX31.6 'sporing af synkronløb' eller skrivningen af variablerne \$AA_COUP_CORR[Sn] skal der ventes til forudsætningerne for korrekturværdibehandlingen igen foreligger;

- Årsag 1: Referencepunktkørsel / nulmærkesynkronisering er afsluttet.
- Årsag 2: Sletning af synkronløbskorrekturen er afsluttet.
- Årsag 3: Skrivning er tilladt.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22037 [Kanal %1:] Blok %2 Akse/spindel %3 'eftersporing af synkronløb' ignoreres

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Akse/spindelnummer

Forklaring:	VDI-interfacesignalet DB31...,DBX31.6 'sporing af synkronløb' ignoreres, da VDI-interfacesignalet DB31...,DBX31.7 'sletning af synkronløbkorrektur' er programmeret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Nulstil begge VDI-interfacesignaler DB31...,DBX31.7 'sletning af synkronløbkorrektur' og DB31...,DBX31.6 'sporing af synkronløb', før det sidste signal kan programmeres igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22038 [Kanal %1:] Blok %2 Akse/spindel %3 'slet synkronløbkorrektur' ignoreres

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse/spindelnummer
Forklaring:	VDI-interfacesignalet DB31...,DBX31.6 'sletning af synkronløbkorrektur' ignoreres, da VDI-interfacesignalet DB31...,DBX31.7 'sporing af synkronløb' er programmeret.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Nulstil begge VDI-interfacesignaler DB31...,DBX31.7 'sporing af synkronløb' og DB31...,DBX31.6 'sletning af synkronløbskorrektur', før det sidste signal kan programmeres igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22040 [Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 er ikke referenceret med nulmærket

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den aktuelle position er ikke referenceret med målesystempositionen, selvom denne er baseret herpå.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger NC-hovedprogrammet. Opret nulmærkesynkroniseringen med en positionering, med en drejning (mindst 1 omdrejning) i omdrejningstalstyredrift eller G74 før funktionen, der danner alarmen, aktiveres. Blev dette programmeret med vilje, kan alarmen undertrykkes ved en cyklisk kontrol ved allerede tilsluttet lejeregulering ved følge- eller ledeskrue(r) med maskinparameteren MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 eller ved CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit10 = 1 (med Fax = følgespindel).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22050 [Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Ingen overgang fra hastighedsregulering til stillingsregulering

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Der blev programmeret et orienteret spindelstop (SPOS/SPOSA) eller spindlens positionsregulering blev aktiveret med SPCON, men der er ikke fastlagt en spindelencoder. - Når positionsreguleringen aktiveres, er spindlens omdrejningstal større end målesystemets maksimale omdrejningstal.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Spindler uden påmonteret encoder: Der må ikke anvendes NC-sprogelementer, som forudsætter encodersignaler. Spindler med påmonteret encoder: Antallet af anvendte spindelencoder angives med MD30200 \$MA_NUM_ENCS.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22051	[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Referenceringsmærke ikke fundet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Spindlen drejede en større strækning under en referencemåling end angivet i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, uden at modtage et referencemærkesignal. Kontrollen udføres ved spindelpositionering med SPOS eller SPOSA, hvis spindlen forinden ikke blev kørt med omdrejningstalstyring (S=...).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller og korriger MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. Den indtastede værdi angiver strækningen i [mm] eller [grader] mellem 2 nulmærker.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22052	[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Ingen stilstand under sætningskift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den viste spindel blev programmeret som spindel eller som akse, selvom en positionering er i gang fra en forudgående blok (med SPOSA ... spindelpositionering over blokgrænser). Eksempel: N100 SPOSA [2] = 100 : N125 S2 = 1000 M2 = 04 ; Fejl, hvis spindel S2 stadig er i gang fra blok N100!
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Der skal udløses en afventning på den programmerede spindelposition med en WAITS-kommando før spindlen/aksen igen programmeres efter en SPOSA-anvisning. Eksempel: N100 SPOSA [2] = 100 : N125 WAITS (2) N126 S2 = 1000 M2 = 04
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22053	[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Referenceringsmodus bliver ikke understøttet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ved SPOS/SPOSA med en absolut encoder understøttes kun referencemodus MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 2! MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6 understøttes principielt ikke af SPOS/SPOSA!
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE eller skift til JOG+REF og referencer derefter.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22055 [Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Projekteret positioneringshastighed er for høj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer
%3 = Bloknummer, label

Forklaring: Den aktuelle position er ikke referenceret med målesystempositionen, selvom denne er baseret herpå.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger NC-hovedprogrammet. Opret nulmærkesynkroniseringen med en positionering, med en drejning (mindst 1 omdrejning) i omdrejningstalstyredrift eller G74 før funktionen, der danner alarmen, aktiveres.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22057 [Kanal %1:] Blok %2 for sekundær spindel %3 er der allerede en kobling som ledeskrue/akse

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: En kobling blev tilsluttet, ved hvilken følgespindlen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling som ledeskrue/akse. Sammenkædede koblinger kan ikke bearbejdes.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontroller i hovedprogrammet om følgespindlen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling end ledeskruen/aksen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22058 [Kanal %1:] Blok %2 for ledeskrue %3 er der allerede en kobling som sekundær spindel/akse

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: En kobling blev tilsluttet, ved hvilken ledeskruen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling som følgespindel/akse. Sammenkædede koblinger kan ikke bearbejdes.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontroller i hovedprogrammet om ledeskruen/aksen allerede er aktiv i en anden kobling som følgespindel/akse.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22062 [Kanal %1:] Akse %2 kør referencepunkt: Nulmærkesøgningshastighed(MD) nås ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Det projekterede nulmærkesøgningsomdrejningstal nås ikke.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
Kontroller aktive omdrejningstalbegrænsninger. Konfigurer lavere nulmærkesøgningsomdrejningstal MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Kontroller toleranceområdet for den aktuelle hastighed MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Indstil et andet referenceringsmodus MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 7.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22064 [Kanal %1:] Akse %2 kør referencepunkt: Nulmærkesøgningshastighed(MD) for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Det projekterede nulmærkesøgningsomdrejningstal er for stort. Encoderens grænsefrekvens overskrides for det aktive målesystem.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
Konfigurer et lavere nulmærkesøgningsomdrejningstal MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Kontroller encodergrænsefrekvensens konfiguration MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT og MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Indstil et andet referenceringsmodus (MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 7).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22065 [Kanal %1:] Værktøjstyring: Værktøjsbevægelse ikke mulig, da værktøjet %2 ikke er i magasin %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = String (benævner)
%3 = -ikke anvendt-
%4 = Magasinnummer

Forklaring: Den ønskede værktøjsbevægelseskommando - trigget af HMI eller PLC - er ikke muligt. Det valgte værktøj findes ikke i det anførte magasin. (NCK kan indeholde værktøj, som ikke er tilordnet i et magasin. Med sådant værktøj kan der ikke udføres operationer (bevægelse, skift)).

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller at det valgte værktøj findes i det ønskede magasin eller vælg et andet værktøj, som skal bevæges.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

22066 [Kanal %1:] Værktøjstyring: Værktøjsveksel ikke mulig, da værktøj %2 ikke er i magasinet %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = String (benævner)
%3 = -ikke anvendt-
%4 = Magasinnummer

Forklaring: Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Det valgte værktøj findes ikke i det anførte magasin. (NCK kan indeholde værktøj, som ikke er tilordnet et magasin. Med sådant værktøj kan der ikke udføres operationer (bevægelse, skift)).

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
 - Kontroller at det valgte værktøj er i det ønskede magasin eller programmet et andet værktøj, som skal isættes.
 - Kontroller at maskinparametrene MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 \$MC_START_MODE_MASK og den dermed koblede maskinparameter MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME passer til definitionsdataene.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22067 [Kanal %1:] Værktøjstyring: Værktøjsveksel ikke mulig, da der ikke er et klart værktøj i værktøjgruppe %2

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = String (benævner)

Forklaring: Den ønskede værktøjsveksel er ikke mulig. Den valgte værktøjgruppe har ikke et brugbart reserveværktøj, som kan isættes. Det kan være at al værktøj, der kan anvendes, er programmeret til tilstanden 'spærret' af værktøjsovervågningen.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm ved blokslut.

Afhjælpning: - Kontroller at der er et værktøj, der kan anvendes i den anførte værktøjgruppe når der skal udføres en værktøjsveksel.
 - Dette kan ske ved at udskifte spærret værktøj eller
 - med en manuel frigivelse af et spærret værktøj.
 - Kontroller om værktøjsdataene er korrekt definerede. Er al pågældende værktøj i gruppen defineret og isat med den anførte benævner?

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22068 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjstyring: intet klart værktøj i værktøjgruppe %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = String (benævner)

Forklaring: Den anførte værktøjgruppe har intet brugbart reserveværktøj, som kan isættes. Det kan være at al værktøj, der kan anvendes, er programmeret til tilstanden 'spærret' af værktøjsovervågningen. Alarmen kan f.eks. opstå i forbindelse med alarmen 14710 (fejl ved INIT-blok genereringen). I dette særlige tilfælde forsøger NCK f.eks. at erstatte det spærrede værktøj på spindlen med et andet muligt reserveværktøj (hvilket dog ikke findes i denne fejltilstand). Denne konflikt skal løses af operatøren, idet denne f.eks. fjerner det værktøj der er på spindel med en bevægelseskommando (f.eks. med HMI-betjening).

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller at der er et værktøj, der kan anvendes i den anførte værktøjgruppe når der skal udføres en værktøjsveksel.
 - Dette kan ske ved at udskifte spærret værktøj eller også
 - med en manuel frigivelse af et spærret værktøj.
 - Opstår der en alarm ved programmeringen af TCA: er duplonummer > 0 programmeret?
 - Kontroller om værktøjsdataene er korrekte. Er al anvendeligt værktøj i gruppen defineret/isat med den anførte benævner?

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

22069 [Kanal %1:] Sætning %2 Værktøjstyring: intet klart værktøj i værktøjgruppe %3, program %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = String (benævner)
 %4 = Programnavn

Forklaring:	Den anførte værktøjsgruppe har intet anvendeligt reserveværktøj, som kan isættes. Det kan være at alle værktøjer, der ville være mulige, er sat i tilstanden 'spærret' af værktøjsovervågningen. Parameteren %4 = programnavn forenkler programmets identifikation, som indeholder den programkommando (VT-antal), der stopper aktionen. Det kan være et underprogram, en cyklus o.lign., som ikke ses af meldingen. Ses parameteren ikke, drejer det sig om det netop viste program.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller om den anførte værktøjsgruppe på tidspunktet for den forespurgte værktøjsveksel indeholder et værktøj, der kan anvendes. - Dette kan f.eks. opnås, ved at udskifte spærret værktøj eller - med en manuel frigivelse af et spærret værktøj. - Kontroller, om værktøjsdataene er korrekt definerede. Er alle pågældende værktøjer i gruppen defineret med den pågældende identifikator/er de isat med den pågældende identifikator?
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

22070	[TO-enhed %1:] Sæt værktøjet %2 ind i magasinet. Gentag datasikringen
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Værktøjets T-nummer
Forklaring:	Alarmen er kun mulig med aktiv værktøjsstyringsfunktion i NCK. (VTS = værktøjsstyring). Der blev startet en back-up af værktøj-/magasindata. I den forbindelse blev det konstateret at der stadig er værktøj i mellemlagerets magasin (=spindel, griber, ...). Dette værktøj mister under en back-up informationen om hvilket magasin, hvilken plads i magasinen de er tildelt. Derfor kan det være praktisk - hvis dataene skal genoprettes - at al værktøj er lagt på plads i magasinet under back-uppen!! Er dette ikke tilfældet findes der under genindlæsningen magasinpladser som har status 'reserveret'. Statussen 'reserveret' skal så evt. nulstilles manuelt. For værktøj med fastpladskodning betyder tabet af informationer om deres pladser i magasinet at der skal søges efter en tom plads i den efterfølgende tilbagesætning i magasinet.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller før en back-up at der ikke er værktøj i mellemlagermagasinet. Gentag back-uppen efter at værktøjet er fjernet fra mellemlagermagasinet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22071	[TO-enhed %1:] Værktøj %2 er aktiv, men ikke i aktuelle magasinområde
Parameter:	%1 = TO-enhed %2 = Værktøjsbenævner %3 = -ikke anvendt-
Forklaring:	Alarmen er kun mulig med aktiv værktøjsstyringsfunktion i NCK. (VTS = værktøjsstyring). Sprogkommandoen SETTA blev programmeret eller den pågældende betjening blev udført via HMI, PLC, ... Alarmen kan udløses automatisk af NCK i forbindelse med funktionen slidsamling. Det fastslås i den forbindelse, at mere end et værktøj i værktøjsgruppen (værktøj med det samme navn/den samme identifikator) har status "aktiv". Det anførte værktøj stammer enten fra et magasin, der ikke er medtaget en slidsamling, der ikke er medtaget eller fra en slidsamling, der ikke er aktiv i et mellemlager (er hverken magasin eller slidsamling).
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	Alarmen er en henvisning. Hvis kun et værktøj i en gruppe må være aktivt af teknologiske grunde eller meldingsgrunde, skal det reklamerede værktøj have fjernet sin status "aktiv". I modsat fald kan alarmen ignoreres eller undertrykkes med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Meldingen afgives gerne, når der arbejdes med funktionen 'entydige D-numre', som kun kan ses korrekt (dvs. entydigt) på Siemens-HMI, hvis netop et VT fra en VT-gruppe har tilstanden 'aktiv'. Før bearbejdningen kan påbegyndes eller før sprogkommandoen SETTA (eller tilsvarende HMI-betjening,...) anvendes, bør al værktøj i magasinet have status "ikke aktiv". En måde at opnå dette på, er at programmere SETTA (eller tilsvarende HMI-betjening,...).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22100	[Kanal %1:] Sætning %3 spindel %2 Patronomdrejningstal overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Spindlens aktuelle omdrejningstal er større end det maksimale omdrejningstal, der er konfigureret med MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT plus en tolerance på 10 procent (fast indstillet). Er optimeringen af drevets aktuator og gearets projektering korrekt udført, bør alarmen ikke udgives. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar) i 'BAG not ready'. NB: Omkonfigurationen vedrører alle alarmer med alarmreaktionen 'Chan not ready'.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller og korriger drevaktuatorens idriftsættelses- og optimeringsparametre iht. idriftsættelsesvejledningen. Forstør tolerancevinduet i MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22200	[Kanal %1:] Sætning %3 Spindel %2 aksestop ved indv. gevindskæring
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label
Forklaring:	Boraksen blev stoppet under en gevindskæring med udligningspatron (G63) via NC-/PLC-interfacet - spindlen roterer stadig. Gevindet og evt. også snittappen blev beskadiget heraf.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Sørg for en låsning i PLC-brugerprogrammet, så det ikke kan udløse et aksestop under en aktiv gevindskæring. Skal gevindskæringen afbrydes pga. kritiske maskintilstande, skal både spindlen og aksen helst standses på samme tid. Mindre afvigelser optages så af udligningspatronen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22250	[Kanal %1:] Sætning %3 Spindel %2 askestop ved gevindskæring
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Bloknummer, label

Forklaring:	Gevindskæreaksen blev stoppet under en aktiv gevindblok. Stoppet kan være forårsaget af VDI-signaler, som medfører en positioneringsafbrydelse.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller de akse-/spindelspecifikke stopsignaler DB380x DBX4.3 (spindel stop).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22270	[Kanal %1:] Blok %2 gevindskæring: Maksimal hastighed akse %3 overskredet %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn %4 = Hastighed
Forklaring:	Gevindskæring med G33, G34, G35: Gevindaksens beregnede hastighed (stigningsakse) er større end den maksimalt tilladte aksehastighed MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO. Den beregnede aksehastighed vises. Gevindaksens hastighed afhænger af: - aktuelt spindelomdrejningstal - programmeret gevindstigning - programmeret ændring i gevindstigningen samt gevindlængden (G34, G35) - spindelhastighed (bane- og enkeltakseoverrides er ugyldige)
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer spindlens omdrejningstal eller gevindstigningen (gevindsstigningsændring).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22271	[Kanal %1:] Blok %2 gevindskæring: Maksimal hastighed akse %3 overskredet %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn %4 = Hastighed
Forklaring:	Gevindskæring med G33, G34, G35: Gevindaksens beregnede hastighed (stigningsakse) er større end den maksimalt tilladte aksehastighed MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO. Den beregnede aksehastighed vises. Gevindaksens hastighed afhænger af: - aktuelt spindelomdrejningstal - programmeret gevindstigning - programmeret ændring i gevindstigningen samt gevindlængden (G34, G35) - spindelhastighed (bane- og enkeltakseoverrides er ugyldige)
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer spindlens omdrejningstal eller gevindstigningen (gevindsstigningsændring).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22272	[Kanal %1:] Blok %2 Akse %3 Gevindskæring: Bloklængden %4 er for kort til den anførte stigning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksenavn %4 = Bloklængde
Forklaring:	Gevindskæring med G33, G34, G35: Bloklængden er for kort til den anførte gevindstigning. Bloklængden vises.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer gevindstigningen (ændring af gevindstigningen).

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22275 [Kanal %1:] Sætning %2 Gevindaksernes hastighed nul ved position %3 nået

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Position

Forklaring: Der blev opnået en aksestilstand under gevindskæringen med G35, fremkaldt af et lineært fald i gevindstigningen, ved den anførte position. Gevindaksens stilstandsposition afhænger af:

- Programmeret gevindstigningsfald
- Gevindlængden

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Mindst én af de ovenover anførte påvirkningsfaktorer skal ændres.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22280 [Kanal %1:] I sætning %2: prog. opstartsvandring for kort %3, krævet %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Prog. opstartstrækning
%4 = Påkrævet opstartstrækning

Forklaring: For at kunne overholde den programmerede opstartsstrækning, blev gevindaksen overbelastet under accelerationen. For at kunne accelerere akslen med en projekteret dynamik, skal opstartstrækningens længde være mindst lige så stor som anført i parameteren %4.

Alarmen er af teknologisk art og afgives, når bit 2 er programmeret i MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK. Den fastlagt HMI-softkey 'Teknologiunderstøttelse' programmeres eller slettes i denne bit i MD.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af hovedprogrammet eller nulstil bit 2 MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22282 [kanal %1:] I blok %2: Prog. gevindblok til overholdelse af dynamikgrænseværdier for kort %3, kræver %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Overslibningslængde, der kan anvendes af den programmerede gevindblok
%4 = Overslibningslængde, der kræves til den dynamiske tilpasning under overholdelse af grænseværdier

Forklaring: Kræver programmering en dynamisk tilpasning fra en til næste gevindelement, kontrolleres, om vejlængden er lang nok for at kunne overholde de dynamiske grænseværdier. Til denne såkaldte overslibning kan kun en del af den programmerede vejlængde anvendes, da gevindblokkens programmerede målhastighed for den krævede gevindgeometri (gevindstigning; spindelomdrejningstrall) skal nås og udlæses. For en dynamisk tilpasning af den krævede gevindgeometri overskrideres de dynamiske grænseværdier.

Denne alarm udlæses kun, hvis den ikke via MD11415\$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 understrykkes af bit 25.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

1. Ændr emneprogrammet, og forlæng vejlængden for gevindblok %2 eller den efterfølgende blok.
2. Forlæng gevindblokkens overslibningslængde med DITRB = -1.
3. Sæt MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 25.
4. Sæt indstillingsdato SD42010 \$SC_THREAD_RAMP_DISP[2] = 0.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22290	[Kanal %1:] Spindeldrift for transformeret spindel/akse %2 ikke mulig (årsag: fejlkode %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Fejlkode
Forklaring:	Det er ikke tilladt at starte en spindel, mens den anvendes af en transformation. Årsag: Forudsætningen for brugen af spindlen i en transformation er en aksedrift. Denne må ikke forlades. Følgende årsager er mulige for denne alarm: - Fejlkode 1 : M3, M4 eller M5 per synkronaktion; - Fejlkode 2 : M41 til M45 per synkronaktion; - Fejlkode 3 : SPOS, M19 per synkronaktion; - Fejlkode 11 : DB380x DBX5006.0 (spindelstop); - Fejlkode 12 : DB380x DBX5006.1 (spindelstart højreløb); - Fejlkode 13 : DB380x DBX5006.2 (spindelstart venstreløb); - Fejlkode 14 : DB380x DBX5006.4 (Spindel positionering).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Løs konflikten: Sluk f.eks. for transformationen før spindelstart.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
22291	[Kanal %1:] Blok %2 Bevægelsessynkronaktion: %3 Spindeldriften for transformeret spindel/akse %4 er ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID %4 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Det er ikke tilladt at starte en spindel, mens den anvendes af en transformation. Årsag: Forudsætningen for brugen af spindlen i en transformation er en aksedrift. Denne må ikke forlades. Følgende årsager er mulige for denne alarm: - Fejlkode 1 : M3, M4 eller M5 per synkronaktion; - Fejlkode 2 : M41 til M45 per synkronaktion; - Fejlkode 3 : SPOS, M19 per synkronaktion; - Fejlkode 11 : DB380x DBX5006.0 (spindelstop); - Fejlkode 12 : DB380x DBX5006.1 (spindelstart højreløb); - Fejlkode 13 : DB380x DBX5006.2 (spindelstart venstreløb); - Fejlkode 14 : DB380x DBX5006.4 (Spindel positionering).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Løs konflikten: Sluk f.eks. for transformationen før spindelstart.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
22292	[Kanal %1:] Modusskift for akse/spindel %2 ikke mulig med PI-service, årsag %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Akse/spindel %3 = Årsag

Forklaring:	Det er ikke muligt at skifte til aksens/spindlens modus. Årsag: 1: Den krævede akse/spindel kendes ikke i kanalen. 2: Den krævede akse/spindel er ikke til rådighed i kanalen. 3: Den krævede akse/spindel er fastlagt som virtuel akse. 4: Den krævede akse er ikke defineret som spindel. Det er derfor ikke muligt at skifte aksens modus. 5: Den krævede akse/spindel er en fast tilordnet PLC-akse/-spindel. 6: Den krævede akse/spindel er en aktiv følgeakse/-spindel. 7: Spindel drift for transformeret spindel/akse ikke mulig. 8: Den krævede akse/spindel er ikke til rådighed som kommandoakse.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	1: Vælg PI-servicen igen. 2: Vælg PI-servicen igen. 3: Nulstil MD 30132 IS_VIRTUAL_AX. 4: Konfigurer aksens som spindel efter behov. 5: Frigiv akse/spindel med PLC. 6: Deaktiver følgeaksens/spindlens kobling. 7: Deaktiver transformation. 8: Vent, indtil aksens igen er til rådighed.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22295 [Kanal %1:] Spindel %2 DBB30-funktion ikke mulig (årsag: Fejlkode %3)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksens navn, spindelnummer %3 = Fejlkode
Forklaring:	Funktionsordren fra PLC via DBB30-interface kunne ikke udføres. Årsagen ses af fejlkoden. Fejlkoder: - Fejlkode 1: internal use - Fejlkode 2: internal use - Fejlkode 3: internal use - Fejlkode 4: internal use - Fejlkode 5: Skift til kommandoakse ikke muligt - Fejlkode 6: Skift til PLC-akse ikke muligt - Fejlkode 20: internal use - Fejlkode 21: internal use - Fejlkode 22: internal use - Fejlkode 23: MD30132 IS_VIRTUAL_AX er programmeret - Fejlkode 50: internal use - Fejlkode 51: internal use - Fejlkode 70: internal use
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afhjælp konflikten.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22296 [Kanal %1:] Spindel %2 Fejl under geartrinskit (årsag: Fejlkode %3)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Fejlkode
Forklaring:	Der opstod en fejl under geartrinskitet. Årsagen ses af fejlkoden. Fejlkoder: - Fejlkode 1: internal use - Fejlkode 2: internal use - Fejlkode 3: internal use - Fejlkode 4: internal use - Fejlkode 5: Skift til kommandoakse ikke muligt - Fejlkode 6: Skift til PLC-akse ikke muligt - Fejlkode 20: internal use - Fejlkode 21: internal use - Fejlkode 22: internal use - Fejlkode 23: MD30132 IS_VIRTUAL_AX er programmeret - Fejlkode 50: internal use - Fejlkode 51: internal use - Fejlkode 70: internal use
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afhjælp konflikten.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22297 [Kanal %1:] Spindel %2 FC18-funktion ikke mulig (årsag: Fejlkode %3)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = Fejlkode
Forklaring:	Funktionsordren fra PLC via FC18-interface kunne ikke udføres. Årsagen ses af fejlkoden. Fejlkoder: - Fejlkode 1: internal use - Fejlkode 2: internal use - Fejlkode 3: internal use - Fejlkode 4: internal use - Fejlkode 5: Skift til kommandoakse ikke muligt - Fejlkode 6: Skift til PLC-akse ikke muligt - Fejlkode 20: internal use - Fejlkode 21: internal use - Fejlkode 22: internal use - Fejlkode 23: MD30132 IS_VIRTUAL_AX er programmeret - Fejlkode 50: internal use - Fejlkode 51: internal use - Fejlkode 70: internal use
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afhjælp konflikten.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

22320	[Kanal %1:] Blok %2 bevægelsessynkronaktion: %3 PUTFTOCF-kommando kunne ikke overføres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, linienummer %3 = Synact ID
Forklaring:	En cyklisk overførsel af PUTFTOCF-recorden (VT-finkorrektur) kunne ikke udføres, da overførselsområdet allerede anvendes.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller hovedprogrammet, især de øvrige kanaler, overføres en blok fra andre kanaler?
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22321	[Kanal %1:] Akse %2 PRESET under bevægelsen ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev afgivet en presetkommando af HMI eller PLC for en akse, der køres i JOG.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vent, indtil aksens stilling.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
22322	[Kanal %1:] Akse %2 PRESET: værdi ikke gyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksens navn, spindelnummer
Forklaring:	Den anførte preset-værdi er for høj (tal-format-overløb).
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Anvend mere realistiske (mindre) preset-værdier.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
22324	[Kanal %1:] Blok %2 Akse %3 PRESETON eller PRESETONS ikke tilladt (årsag: %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Aksens navn, spindelnummer %4 = Indeks, som nærmere beskriver det opståede problem
Forklaring:	Der opstod et program under programmeringen af PRESETON eller PRESETONS. Problemet beskrives nærmere med parameteren "Index": Indeks == 1: I MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK er funktionen PRESETON eller PRESETONS deaktiveret. Indeks == 2: Den pågældende akse kollisionsovervåges ved PRESETONS. Det er ikke tilladt at sætte en aktuell værdi. Indeks == 3: PRESETON/PRESETONS er ikke tilladt på en GANTRY-medløbsakse. Indeks == 4: PRESETON/PRESETONS er ikke tilladt ved omdrejningstalstyring, før vandringsafsluttes.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Brug den tilladte programmering.
Kontakt det autoriserede personale/service.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

22326 PRESETONS ikke mulig på Safety akse %1

Parameter: %1 = Aksenummer

Forklaring: PRESETONS(...) kan ikke bruges til akser, for hvilke der er aktiveret en Safety-funktion, som kræver en absolut reference. PRESETONS blev tilladt i MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
NC kobler i sporingsdrift.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Fjern konflikten.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

22400 [Kanal %1:] Option 'Konturhåndhjul' ikke sat

Parameter: %1 = Kanalnummer

Forklaring: Funktionen 'konturhåndhjul' blev aktiveret uden den nødvendige option.
Opstår alarmer
- med aktivering af konturhåndhjulet via PLC, skal konturhåndhjulet igen deaktiveres så programmet kan fortsættes
- pga. en programmering af FD=0, kan programmet korrigeres og der kan fortsættes med korrekturblokken og NC-start.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
- Programmer optionen
- Tilbagetræk aktiveringen af funktionen 'konturhåndhjul'
- Foretag en ændring af hovedprogrammet

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

25000 Akse %1 Hardwarefejl på aktiv giver

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Signalerne for den momentan aktive aktuelle positionsværdienncoder (NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX1.5 = 1 (positionsmålesystem 1) eller DB380x DBX1.6 = 1 (positionsmålesystem 2)) mangler, har ikke samme fase eller henviser til en masseslutning/kortslutning.
Alarmer kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar)
Kun ved PROFIdrive:
MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 erstatter den aktive PowerOn alarm med reset-alarm 25010.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
NC kobler i sporingsdrift.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Referencer akserne for denne kanal igen.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
Kanalen er ikke driftsklar.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller målekredsstikket for korrekt kontakt. Kontroller encodersignalerne, udskift måleencoderen hvis der er fejl.
 Overvågningen kan slås fra, idet MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sættes til 100 (n = encodernummer: 1,2).

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

25001 Akse %1 Hardwarefejl på passiv giver

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Signalerne for den momentan ikke aktive aktuelle positionsværdiencoder mangler, har ikke samme fase eller henviser til en masseslutning/kortslutning.

Kun ved PROFIdrive:

MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 erstatter den aktive PowerOn alarm med reset-alarm 25011.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller målekredsstikket for korrekt kontakt. Kontroller encodersignalerne, udskift måleencoderen hvis der er fejl. Overvågningen slås fra med det pågældende interfacesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 = 0 (positions målesystem 1/2).

Årsagen til fejlen opretholdes til næste PowerOn

Overvågningen kan slås fra, idet MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sættes til 100 (n = encodernummer: 1,2).

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

25010 Akse %1 urenheder i målesystemet

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Encoderen, der anvendes til positionsreguleringen, melder snavssignal (kun ved målesystemer med snavssignal).

Alarmer kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).

Kun ved PROFIdrive:

MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 forårsager den foreliggende reset-alarm i stedet for power on-alarmer 25000.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.

NC kobler i sporingsdrift.

Kanalen er ikke driftsklar.

NC-startspærring i denne kanal.

Referencer akserne for denne kanal igen.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Kanalen er ikke driftsklar.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller målesystemet iht. måleudstyrfabrikantens angivelser.

Overvågningen kan slås fra, idet MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sættes til 100 (n = encodernummer: 1,2).

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25011 Akse %1 urenhed passiv giver

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Encoderen, der p.t. ikke anvendes til positionsreguleringen, melder snavssignal (kun ved målesystemer med snavssignal).

Kun ved PROFIdrive:

MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 forårsager den foreliggende reset-alarm i stedet for power on-alarmer 25001.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller målesystemet iht. måleudstyrfabrikantens angivelser.

Overvågningen kan slås fra, idet MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sættes til 100 (n = encodernummer: 1,2).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25020 Akse %1 nulmærkeovervågning aktiv giver

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Ved PROFIdrive:

Positions målerens impulser mellem 2 nulmærker tælles og fortolkes for plausibilitet (funktion og evt. parametring sker på drevsiden, detaljer ses i den pågældende drev-dokumentation) og melder med et PROFIdrive telegram (encoder-interfacet) til styringen, som så udløser alarmen.

Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar)

Reaktion: BAG ikke driftsklar.

NC kobler i sporingsdrift.

Kanalen er ikke driftsklar.

NC-startspærring i denne kanal.

Referencer akserne for denne kanal igen.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

NC-stop ved alarm.

Kanalen er ikke driftsklar.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.

Afvigelserne kan opstå pga. fejl i overførslen, forstyrrende påvirkninger, hardwarefejl i encoder eller i fortolkningsudstyret, i den encoder, der anvendes til positionsreguleringen. Derfor skal forgreningen af den aktuelle værdi kontrolleres:

1. Overførselsstrækning: Kontroller stikket for den målte værdi for korrekt kontakt, encoderkablet for gennemgang, kontroller for kortslutning og masseslutning (løse forbindelser?).

2. Encoderimpulser: Encoderens strømforsyning inden for tolerancerne?

3. Fortolkningselektronikken: Udskiftning/ny konfiguration af det anvendte driv- eller encodermodul.

4. Kontroller MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO og Sinamics-drevparameter P0979 subindeks 5 (eller 15,25). Begge skal svare til encoderens korrekte datahåndtering.

Overvågningen kan kobles fra, idet MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sættes til 0 eller 100 (n = encodernummer: 1,2).

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25021 Akse %1 nulmærkeovervågning passiv giver

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Overvågningen baseres på den encoder, der ikke anvendes af positionsreguleringen! (NC/PLC-interfacesignal DB380x DBX1.5 = 0 (positions målesystem 1) eller DB380x DBX1.6 = 0 (positions målesystem 2))

Yderligere forklaringer gælder som for alarmen 25020.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service. Afvigelserne kan opstå pga. fejl i overførslen, forstyrrende påvirkninger, hardwarefejl i encoder eller i fortolkningsudstyret, i den encoder, der anvendes til positionsreguleringen. Derfor skal forgreningen af den aktuelle værdi kontrolleres:

1. Overførselsstrækning: Kontroller stikket for den målte værdi for korrekt kontakt, encoderkablet for gennemgang, kontroller for kortslutning og masseslutning (løse forbindelser?).

2. Encoderimpulser: Encoderens strømforsyning inden for tolerancerne?

3. Fortolkningselektronikken: Udskiftning/ny konfiguration af det anvendte drev- eller encodermodul.

4. Kontroller MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO og Sinamics-drevparameter P0979 subindeks 5 (eller 15,25). Begge skal svare til encoderens korrekte datahåndtering.

Overvågningen kan kobles fra, idet MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sættes til 0 eller 100 (n = encodernummer: 1,2).

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

25022	Akse %1 giver %2 Advarsel %3
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer %3 = Fejl-finregistrering
Forklaring:	Denne alarm opstår kun ved absolutte encodere: a. Alarmhenvisning til manglende justering af den absolutte encoder, dvs. hvis MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE har værdien 0. I dette tilfælde afgives fejllabel 0. b. hvis der er aktiveret en nulmærkeovervågning for den absolutte encoder (jf. MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING): I dette tilfælde kan den absolutte encoders absolutte position ikke læses uden fejl: Opdeling af fejl-label: (Bit 0 ubrugt) Bit 1 Parity-fejl Bit 2 Alarmbit for encoderen Bit 3 CRC-fejl Bit 4 Timeout - startbit ved EnDat-overførsel mangler Alarmen vises kun, da den absolutte position på dette tidspunkt til regulering/kontur selv ikke er nødvendig. Opstår denne alarm hyppigt, henviser dette til at overførslen af den absolutte encoder eller den absolutte encoder selv er forstyrret og en forkert absolutværdi evt. overføres ved den næste encodervalg eller ved power-on situationer.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	a. Bekræft encoderjusteringen (maskinreference) eller juster encoderen på ny. b. Udskift encoderen, encoderkablet eller afskærm det (eller deaktivér nulmærke-overvågningen).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
25030	Akse %1 målt hastighed alarmgrænse
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Har aksens mindst en aktiv encoder, kontrolleres aksens målte hastighed cyklisk i IPO-takten. Foreligger der ingen fejl, kan den målte hastighed aldrig blive større end fastlagt i den aksespecifikke MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT (tærskelværdi for hastighedsovervågningen). Tærskelværdien i [mm/min., omdr./min] indtastes ca. 5 - 10 % større end den kan være ved den maksimale tilkørselshastighed. Pga. en drevfejl kan hastighederne overskrides, som så udløser alarmen. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Kontroller kablet for det nom. omdrejningstal (buskabel). - Kontroller de målte værdier og positionsreguleringsretningen. - Ombyt positionsreguleringsretningen, hvis aksens roterer ukontrolleret -> aksespecifik MD32110 \$MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >. - Forhøj overvågningsgrænseværdien i MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
25031	Akse %1 målt hastighed advarselsgrænse
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den aktuelle, målte hastighedsværdi overskrider 80 % af den grænseværdi, der er fastlagt med maskinparameteren (internt testkriterium, aktiveret af MD36690 \$MA_AXIS_DIAGNOSIS, Bit0)

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: -
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

25040 Akse %1 stilstandsovervågning

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: NC overvåger positionens stop i stilstanden. Overvågningen startes efter en tid, der indstilles aksspecifikt i MD36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, efter at interpolationen blev afsluttet. Det kontrolleres løbende, om aksens forbliver inden for tolerancens tærskel i MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL.

Følgende tilfælde er mulige:

1. NC/PLC-interfacesignalet DB380x DBX2.1 (regulatorfrigivelse) er nul, fordi aksens blev klemmet mekanisk. Pga. mekaniske påvirkninger (f.eks. for højt bearbejdningstryk) trykkes aksens ud af den acceptable positionstolerance.
2. Ved et lukket positionsregulering kredsløb (uden klemning) - NC-/PLC-interfacesignalet DB380x DBX2.1 (regulatorfrigivelse) er "1" - trykkes aksens ud af dens position pga. høje mekaniske påvirkninger ved en mindre forstærkning i positionsregulering kredsløbet.

Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
NC kobler i sporingsdrift.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
Kanalen er ikke driftsklar.

Afhjælpning: Kontakt det autoriserede personale/service.
- Kontroller og forstør evt. MD36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME og MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL. Værdien skal være større end maskinparameteren præcist stop grov (MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE).
- Vurder bearbejdningens kræfter og reducer evt. med en reduktion af tilspændingen/forhøjelse af omdrejningstallet.
- Forhøj klemtrykket.
- Forøg forstærkningen i positionsregulering kredsløbet med en forbedret optimering (Kf-faktor MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN).

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25042 Akse %1 stilstandsovervågning ved moment-/kraftbegrænsning

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Den fastlagte slutposition blev ikke nået under den tid, der er fastlagt i maskinparameteren.

Reaktion: BAG ikke driftsklar.
NC kobler i sporingsdrift.
Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.
Kanalen er ikke driftsklar.

Afhjælpning: - Blev drevmomentet (FXST) indstillet for lavt, så motorens kraft ikke var nok til at nå slutpositionen -> øg FXST.
- Deformeres den bearbejdede komponent langsomt, forsinkes slutpositionens opnåelse -> forhøj MD36042 \$MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Programfortsættelse: Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25050	Akse %1 kontroloverbågning
Parameter:	%1 = Aksnavn, spindelnummer
Forklaring:	NCK beregner for hver interpolationsstøttepunkt (sat værdi) for en akse en værdi, som bør udregnes pga. en intern model. Har den udregnede målte værdi og den faktiske målte maskinværdi ikke samme værdi, som det er lagret i MD36400 \$MA_CONTOUR_TOL, afbrydes programmet med alarmmeldingen. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. - Kontroller tolerancen i MD36400 \$MA_CONTOUR_TOL, for der blev programmeret en for ringe værdi. - Kontroller positionsregulatorens optimering (Kv-faktor i MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN), om aksens følger den nom. værdi uden overdreje. I modsat fald skal omdrejningstallet reguleringsoptimering forbedres eller Kv-faktoren reduceres. - Forbedring af omdrejningstallet reguleringsoptimering - Kontroller mekanikken (let gang, drejemasse).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
25060	Akse %1 omdrejningstal nom. værdibegrænsning
Parameter:	%1 = Aksnavn, spindelnummer
Forklaring:	Det nom. omdrejningstal har overskredet den øvre grænse i længere tid end tilladt. Det maksimale omdrejningstal begrænses procentuelt med den aksestøttspecifikke MD36210 \$MA_CTRLOUT_LIMIT. Indtastningen på 100% svarer til motorens nom. omdrejningstal og dermed til ilgangshastigheden (standardværdier: F.eks. 840D=110%). Ved SINAMICS: Drev-parameter p1082 virker også begrænsende. Korterevarende overskridelser tolereres, hvis de ikke varer længere, end angivet i den aksestøttspecifikke MD36220 \$MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME. Den satte værdi begrænses under dette forløb af den indstillede maksimale værdi (MD36210 \$MA_CTRLOUT_LIMIT). Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Er drevregulatoren og de øvrige bearbejdningsforhold korrekt indstillede, bør alarmen ikke kunne opstå. - Kontroller de faktiske værdier: Går slæden tungt lokalt, falder omdrejningstallet pga. momentstød ved kontakt med arbejdsstykket/værktøjet, kørsel mod fast forhindring osv. - Kontroller positionsreguleringsretningen: Kører aksens ukontrolleret?
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
25070	Akse %1 driftværdi for stor
Parameter:	%1 = Aksnavn, spindelnummer

Forklaring:	Kun ved analoge drev: Driftens maksimalt tilladte værdi (intern, summeret driftværdi for den automatiske driftkompensation) blev overskredet ved den sidste kompensation! Den tilladte maksimale værdi fastlægges i den aksespecifikke MD36710 \$MA_DRIFT_LIMIT. Driftværdien begrænses ikke. Automatisk driftkompensation: MD36700 \$MA_DRIFT_ENABLE=1 Afvigelsen for den målte til sætte position (drift) kontrolleres cyklisk i IPO-takten når akserne står stille, og kompenseres automatisk til nul, idet en intern driftværdi langsom summeres. Manuel driftkompensation: MD36700 \$MA_DRIFT_ENABLE=0 I MD36720 \$MA_DRIFT_VALUE kan et statisk offset lægges til det sætte omdrejningstal. Den medregnes ikke i overvågningen, da den bevirker en spændingsnulpunktforskydning.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Juster driftssammenligningen ved frakoblet, automatisk driftkompensation i drevet, indtil slæbeafstanden udgør næsten nul. Aktiver derefter den automatiske driftkompensation, for at udligne de dynamiske driftændringer (opvarmningseffekter).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

25080	Akse %1 positioneringsovervågning
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Aksen skal have nået vinduet for præcist stop for blokke, i hvilke "præcist stop" er aktiveret, efter en positioneringstid i den aksespecifikke MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME. Præcist stop grov: MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE Præcist stop fin: MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE Alarmer kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller, om grænsen for et præcist stop (grov og fin) svarer til aksernes dynamiske muligheder, ellers forstør - evt. sammen med positioneringstiden i MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME. Kontroller omdrejningstalregulatorens/positionsregulatorens optimering; forstærkningen skal være så stor som muligt. Kontroller Kv-faktorens indstilling (MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN), forhøj evt.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25100	Akse %1 målesystemskift ikke mulig
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Forudsætningerne mangler til den forespurgte måleencoderskift: 1. Den nyvalgte encoder skal være koblet aktiv: DB380x DBX1.5 / 1.6 = 1 (positionsmalesystem 1/2) 2. Forskellen i den aktuelle værdi mellem de to encodere er større end værdien i den aksespecifikke MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL (maksimal tolerance ved skift i aktuel positionsværdi). Afhængigt af NC-/PLC-interfacesignalet DB380x DBX1.5 (positionsmalesystem 1) og DB380x DBX1.6 (positionsmalesystem 2) udføres aktiveringen af det pågældende målesystem, dvs. der skiftes til sporingsfunktionen. Står begge interfacesignaler på "1", er kun det 1. målesystem aktivt, står begge interfacesignaler på "0", parkeres aksens. Skiftet sker umiddelbart efter en veksling i interfacesignalerne, selv når aksens kører!
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Det aktuelle værdisystem for den inaktive encoder sættes også til den samme referencepunktverdi under en referencerings af den aktive aktuelle positionsværdiencoder når fase 3 er afsluttet. En efterfølgende positionsforskel mellem begge systemer for den målte værdi kan kun være opstået som følge af en defekt i en encoder eller en mekanisk forskydning mellem encoderne. - Kontroller encodersignalerne, kablet for den målte værdi, stik. - Kontroller for mekanisk fasthed (forskyd målehovedet, mekanisk forvridding mulig). - Forhøj MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL. Programmet kan ikke fortsættes. Programmet skal afbrydes med RESET, derefter kan programforløbet genstartes med NC-start, evt. ved afbrydelsesstedet efter "blokforløb med/uden beregning".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25105	Akse %1 målesystemer kører fra hinanden
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	De to målesystemer er forskellige, dvs. den cyklisk overvågede faktiske værdi for de to målesystemer er større end den pågældende tolerance i maskinparameteren MD36510 \$MA_ENC_DIFF_TOL. Dette kan kun ske, når begge målesystemer er aktive (MD30200 \$MA_NUM_ENCS = 2) og referenceret. Alarmen kan ændres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller aktiv og valgt encoder. Kontroller maskinparameteren for encoderens tolerance (MD36510 \$MA_ENC_DIFF_TOL).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25110	Akse %1 valgt giver ikke eksisterende
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den valgte encoder svarer ikke til det maksimale antal encodere i den akse-specifikke MD30200 \$MA_NUM_ENCS, dvs. den 2. encoder findes ikke.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indtast antallet af anvendte encoder for den aktuelle værdi for denne akse i MD30200 \$MA_NUM_ENCS ("antal encodere"). Indtastningsværdi 0: Akse uden encoder -> f.eks. spindel Indtastningsværdi 1: Akse med en encoder -> standardindstilling Indtastningsværdi 2: Akse med 2 encodere -> f.eks. direkte og indirekte målesystem
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

25200	Akse %1 krævet parameter sæt ikke gyldig
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Der blev forespurgt en ny parameterblok for positionsreguleringen; nummeret på blokken ligger uden for den tilladte grænse.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.

Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller de akse-/spindelspecifikke interfacesignaler DB380x DBX9.0 - .2 (valg parameterblok servo A, B, C). En parameterblok omfatter maskinparametrene: - MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n] - MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n] - MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN [n] - MD32452 \$MA_BACKLASH_FACTOR [n] - MD32610 \$MA_VELO_FFW_WEIGHT [n] - MD32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n] - MD32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n] - MD32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME [n] - MD36012 \$MA_STOP_LIMIT_FACTOR [n] - MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT [n]
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25201 Akse %1 motor forstyrrelse

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Ved PROFIdrive: Drevet melder en alvorlig fejl, som forhindrer drevet i at blive driftsklar. Den nøjagtige årsag til fejlen skal findes gennem en fortolkning af de foreliggende drevalarmer (evt. kræves en aktivering af disse diagnose-alarmer med parameteringen af MD'erne MD10070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, MD13140 \$MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS m.m.): Alarmer 380500 hhv. 380501 (eller tilsvarende alarmnummeroverførsel til HMI-side). Alarmer kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Fortolkning af drevalarmerne.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

25202 Akse %1 vent på motoren

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Gruppefejl drev (selvslukkende)
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kun ved PROFIdrive: Vent på drevet. Denne alarm viser lignende problemer som ved alarm 25201 (se der). Den er konstant aktiv under opstarten, når drevet ikke kommunikerer (f.eks. PROFIBUS-stik faldet ud). Ellers er alarmer kun aktiv en kort tid, og overtages af alarmer 25201 hvis der permanent er problemer efter et internt timeout.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

25220 Akse %1 gearudveksling ændret ved frigivet ESR

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
-------------------	------------------------------

Forklaring:	Da en ændring i gearets udveksling påvirker returneringsstrækningen, der tilbagelægges af drevet, må der på de følgende tidspunkter ikke foretages ændringer i gearets udveksling: - mellem den sidste programmering af returneringsstrækningen med ESRR og ESR-frigivelse - fra ESR-frigivelsen Følgende maskinparametre definerer gearets udveksling for en akse: MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA MD31064 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM MD31066 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA Gearets udveksling må ikke ændres i de ovenover anførte tidsrum, f.eks. af et parameterblokskift.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Mangler ESR frigivelsen: - Foretag en ændring af gearets udveksling før returneringsstrækningen programmeres med ESRR eller - Programmer returneringsstrækningen igen med ESRR efter at gearets udveksling er blevet ændret Frigiv derefter ESR igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26000	Akse %1 tilspændingsovervågning
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den klemte akse er trykket ud af dens nom. position. Den tilladte afvigelse fastlægges i MD36050 \$MA_CLAMP_POS_TOL. En aksens klemning aktiveres med det aksespecifikke interfacesignal: DB380x DBX2.3 (klemning igang). Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Beregn positionens afvigelse i forhold til den nom. position og enten forhøj den tilladte tolerance i MD eller sørg for en mekanisk forbedret klemning (øg f.eks. klemtrykket).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26001	Akse %1 parametreringsfejl: friktionskompensation
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Adapterkarakteristikkets parametring ved en kvadrantfejlkompensation er ikke tilladt, da accelerationsværdien 2 (MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2) ikke ligger mellem accelerationsværdien 1 (MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1) og accelerationsværdien 3 (MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3). Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).

Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller kvadrantfejlkompensationens indstillingsparameter (friktionskompensation), deaktiver evt. kompensationen med MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26002	Akse %1 giver %2 Parametreringsfejl: Giverstregtal
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer
Forklaring:	1. Roterende målesystem (MD31000 \$MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE) Encoderstregtallet, der er indstillet i MD31020 \$MA_ENC_RESOL[] svarer ikke til tallet i drevmaskinparameteren (PROFIdrive: p979) eller én af de to værdier er nul! 2. Absolut målesystem (MD30240 \$MA_ENC_TYPE[] == 4) Ved absolutte encodere kontrolleres desuden opløsningen for det inkrementelle og absolutte spor, der leveres af drevet, med henblik på konsistens. Ved PROFIdrive-drev: Sammenlign drevparametre p979 (samt evt. andre, drevinterne, producentspecifikke parametre iht. den pågældende drevdokumentation) eller sammenlign fremstillinger i NC-MD'erne \$MA_ENC_RESOL, \$MA_ENC_PULSE_MULT, \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO osv. Betingelser, som udløser alarmer, er: * Encoderstregtal i drevet != \$MA_ENC_RESOL * PROFIdrive-interface-normering/høj opløsning i p979 er ikke tilladt (tilladt skydefaktor 0...30 bits) * For absolutte encodere: Interfaceformatet i p979 til absolut- og inkrementalinformation svarer ikke til hinanden (dvs. den absolutte position i XIST2 udgives i en for grov opløsning for en fuldstændig positionsrekonstruktion) * Ved roterende absolutte encodere bag gearkasser (og aktiv tilkørselsesområdeudvidelse iht. \$MA_ENC_ABS_BUFFERING): Absolutpositionformatet (i Gx_XIST2) er ikke fuldstændigt/tilstrækkeligt til en positionsrekonstruktion ud over PowerOff iht. følgende betingelse: \$MA_ENC_RESOL*\$MA_ENC_PULSE_MULT*\$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO må ikke være mindre end 2**32. Afhjælpning mod at alarmer opstår i det sidste tilfælde kan udføres ved at øge \$MA_ENC_PULSE_MULT (eller den tilhørende, drevmæssige parametring, f.eks. p418/419 ved SINAMICS) eller (hvis de nødvendige forudsætninger foreligger) ved frakobling af tilkørselsesområdeudvidelsen - jf. \$MA_ENC_ABS_BUFFERING
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Juster maskinparametrene Ved absolutte encoder bør evt. aktive drevalarmer, som hentyder til encoderproblemer, fortolkes. Disse kan være årsagen til forkerte poster i MD1022
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26003	Akse %1 parametreringsfejl: spindelstigning
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Den stigning, der er indstillet i den aksestifikke MD31030 \$MA_LEADSCREW_PITCH for kugleskruen/trapezspindlen er nul. Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Fastlæg kugleskruens stigning (maskinfabrikantens oplysninger eller stigningsmåling ved aftaget spindeldæksel) og indføj den i MD31030 \$MA_LEADSCREW_PITCH (ofte 10 eller 5 mm/omdr.).
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
26004	Akse %1 giver %2 Parametreringsfejl: Stregafstand ved lineære givere
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer
Forklaring:	Delingsperioden for den lineære målestok, der er indstillet i den aksestifikke MD31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST, er nul eller afviger fra de pågældende drevparametre. En forklaring på sammenhængen fås bl.a. af alarmen 26002 (der roterende encoder). Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indføj den lineære målestoks delingsperiode iht. maskinfabrikantens (eller måleudstyrsfabrikantens) oplysninger i MD31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
26005	Akse %1 parametreringsfejl: Udgangsberegning
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Ved analoge drev: Den udgangsfortolkning for den analoge nom. omdrejningstalsværdi, der er indstillet i MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL eller i MD32260 \$MA_RATED_VELO, er nul. Den effektive udgangsfortolkning for interfacet for det nom. omdrejningstal er nul: a. MD32260 \$MA_RATED_VELO er nul, selvom værdien for en normeret referenceværdi kræver >0 på grund af indstillingen i MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL, b. Den tilsvarende normeret parameter på drevet er nul, ugyldig eller kan ikke læses/er ikke til rådighed, selvom der er valgt en automatisk normeret interface-justering pga. MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL=0. I den forbindelse er den drev-parameter, der bestemmer normeringen, ikke fastlagt af PROFIdrive, men er fabrikantspecifik (jf. pågældende drevdokumentation: Ved SINAMICS: p2000). Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).

Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Den nom. udgangsspænding i [%] af maksimalværdien (10V) indføres i MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL, for hvilken det nom. motoromdrejningstal i [grader/sek.] skal nås (MD32260 \$MA_RATED_VELO).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26006 Akse %1 giver %2 Givertype/udgangstype %3 ikke mulig

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer %3 = Encodertype/udgangstype
Forklaring:	Ikke hver encodertype eller udgangstype er mulig ved hver styrings- eller drevtype. Gyldige indstillinger: MD30240 \$MA_ENC_TYPE = 0 Simulation = 1 Råhsignal inkrementalencoder (PROFIdrive) = 4 Absolutencoder (alle af drevet understøttede absolutte encodere på PROFIdrive) MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE = 0 Simulation = 1 Standard (PROFIdrive-Antriebe) Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Kontroller og korreger MD30240 \$MA_ENC_TYPE og/eller MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26007 Akse %1 KFK: forkert grovskridtbredde

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	KFK's grove skridtbredde skal ligge i området $1 \leq \text{grov skridtbredde} \leq \text{maksimal værdi}$ fra MD18342 \$MN_MM_QEC_MAX_POINTS (momentan 1025), da flere værdier sprænger lagerpladsen.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas systemvariablen \$AA_QEC_COARSE_STEPS tilsvarende.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26008	Akse %1 KFK: forkert finskridtbredde
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Finskridtbredden ved KFK \$AA_QEC_FINE_STEPS skal ligge i området $1 \leq \text{finskridtbredde} \leq 16$, da denne størrelse påvirker KFKs computertid.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas systemvariablen \$AA_QEC_FINE_STEPS tilsvarende.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26009	Akse %1 KFK: magasinoverløb
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Dataenes produkt \$AA_QEC_COARSE_STEPS+1 og \$AA_QEC_FINE_STEPS må ikke overskride det maks. antal karakteristikpunkter (MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS). For en retningsafhængig karakteristik gælder dette kriterium for $2 * (\$AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * \$AA_QEC_FINE_STEPS$!
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Forstør enten MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS eller \$AA_QEC_COARSE_STEPS og/eller reducer \$AA_QEC_FINE_STEPS
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26010	Akse %1 KFK: forkert accelerationskarakteristik
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	\$AA_QEC_ACCEL_1/2/3: Accelerationskarakteristikket er opdelt i tre områder. For hvert område er der en anden kvantisering af accelerationstrinene. Standardværdierne bør kun ændres, hvis kompensationen i disse accelerationsområder ikke er tilstrækkeligt. Standardværdierne er for: - \$AA_QEC_ACCEL_1 ca. 2% af den maksimale acceleration (\$AA_QEC_ACCEL_3), - \$AA_QEC_ACCEL_2 ved 60% af den maksimale acceleration (\$AA_QEC_ACCEL_3), - \$AA_QEC_ACCEL_3 ved den maksimale acceleration (MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indtast værdierne korrekt: $0 < \$AA_QEC_ACCEL_1 < \$AA_QEC_ACCEL_2 < \$AA_QEC_ACCEL_3$
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26011	Akse %1 KFK: forkerte måletider
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	\$AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Målevarighed til fastlæggelse af fejlkriteriet Målevarigheden begynder, når kriteriet for reguleringen af kompensationsværdien er opfyldt (den nom. hastighed skifter fortegn). Enden fastlægges med maskinparameterværdierne. For de tre karakteristikker kræves der forskellige måletider. Forindstillingerne bør ændres ved problemer. De tre parameter gælder hver især for de tre pågældende accelerationsområder. 1. \$AA_QEC_ACCEL_1 angiver måletiden (til beregningen af fejlkriteriet) for accelerationer i området fra 0 til \$AA_QEC_MEAS_TIME_1. 2. \$AA_QEC_MEAS_TIME_2 angiver måletiden i området fra \$AA_QEC_ACCEL_1 til \$AA_QEC_ACCEL_2. 3. \$AA_QEC_MEAS_TIME_3 angiver måletiden i området fra \$AA_QEC_ACCEL_2 til \$AA_QEC_ACCEL_3 og derudover.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Indtast værdierne korrekt: $0 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_1 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_2 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_3$.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26012 Akse %1 KFK: forstyring ikke aktiv**Parameter:** %1 = Aksenavn, spindelnummer**Forklaring:** Fejlkriteriet til fastlæggelse af kvadrantfejlen kræver en korrekt indstillet forstyring.
Alarmen kan omkonfigureres med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanalen er ikke driftsklar).**Reaktion:** BAG ikke driftsklar.
Kanalene er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Alarmvisning.
Kanalene er ikke driftsklar.**Afhjælpning:** Aktiver forstyringen og korriger den.**Programfortsættelse:** Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26014 Akse %1 maskindata %2 værdi ikke gyldig**Parameter:** %1 = Aksenavn, spindelnummer

%2 = String: MD-benævner

Forklaring: Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi.**Reaktion:** NC ikke driftsklar.
NC kobler i sporingsdrift.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.**Afhjælpning:** Gentag indtastningen med den rigtige værdi og udfør power on.**Programfortsættelse:** Sluk - tænd for styringen.

26015 Akse %1 maskindata %2 [%3] værdi ikke gyldig**Parameter:** %1 = Aksenavn, spindelnummer

%2 = String: MD-benævner

%3 = Indeks: MD-Array-indeks

Forklaring: Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi.**Reaktion:** NC ikke driftsklar.
NC kobler i sporingsdrift.
BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.**Afhjælpning:** Gentag indtastningen med den rigtige værdi og udfør power on.**Programfortsættelse:** Sluk - tænd for styringen.

26016 Akse %1 maskindata %2 værdi ikke gyldig**Parameter:** %1 = Aksenavn, spindelnummer

%2 = String: MD-benævner

Forklaring: Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi.

Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Gentag indtastningen med den rigtige værdi og udfør reset.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26017 Akse %1 maskindata %2 [%3] værdi ikke gyldig

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = String: MD-benævner %3 = Indeks: MD-Array
Forklaring:	Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Gentag indtastningen med den rigtige værdi og udfør reset.
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26018 Akse %1 udgang for nom.værdi motor %2 anvendt flere gange

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Drevnummer
Forklaring:	Den samme satte tildeling er tildelt flere gange. Maskinparameteren MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR henviser til den samme værdi for forskellige akser. PROFIdrive: De anførte MD'er indeholder de samme værdier for forskellige akser eller forskellige posteringer indeholder de samme værdier i \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Undgå dobbelt belægning af den nom. værditildordning ved at korrigere MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Derudover skal den valgte bustype MD30100 \$MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR kontrolleres.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26019 Akse %1 giver %2 Måling med dette reguleringsmodul ikke muligt

Parameter:	%1 = NC-aksenummer %2 = Encoder nummer
-------------------	---

Forklaring:	Indeholder MD13100 \$MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] en værdi mindre end nul, har styringen fundet mindst et reguleringsmodul, som ikke understøtter målingen. Fra hovedprogrammet blev der programmeret målingen for den tilhørende akse.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af målebevægelsen om muligt, så den pågældende akse ikke køres og programmer ikke længere denne akse i MEAS-blokken. Dog kan en måleværdi for denne akse så heller ikke efterspørges længere. Udskift evt. reguleringsmodulet med et der understøtter målingen. Se også MD13100 \$MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26020 Akse %1 giver %2 Hardwarefejl %3 ved giver-geninitialisering

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer %3 = Fejl-finregistrering
Forklaring:	Fejl under en initialisering eller adgang for encoderen
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Referencer akserne for denne kanal igen. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Afhjælp hardwarefejlen, udskift evt. encoderen.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26022 Akse %1 giver %2 Måling med simuleret giver ikke mulig

Parameter:	%1 = NC-aksenummer %2 = Encoder nummer
Forklaring:	Alarmen opstår ved styringen, når der skal måles uden encoder-hardware (simuleret encoder).
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontakt det autoriserede personale/service. - Hvis muligt ændres målebevægelsen således at den pågældende akse ikke skal køres og denne akse ikke programmeres mere i MEAS-blokken. Dog kan der så heller ikke forespørges om måleværdier for denne akse. - Kontroller at der ikke måles med en simuleret encoder (MD30240 \$MA_ENC_TYPE).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26024 Akse %1 maskindata %2 værdi tilpasset

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = String: MD-benævner
Forklaring:	Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi, blev derfor ændret af softwaren.

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller MD.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26025 Akse %1 maskindata %2 [%3] værdi tilpasset

Parameter: %1 = Aksens navn, spindelnummer
 %2 = String: MD-benævner
 %3 = Indeks: MD-Array-indeks

Forklaring: Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi, blev derfor ændret internt til en gyldig værdi af softwaren.

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller MD.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26026 Akse %1 SINAMICS drevparameter P2038 værdi ikke gyldig

Parameter: %1 = Aksens navn, spindelnummer

Forklaring: Kun for SINAMICS-drev:
 Interface mode, som indstilles med drevparameteren P2038, står ikke ved SIMODRIVE 611 universal.
 Alarmer kan deaktiveres med MD13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15.
 Dog skal følgende iagttages:
 - Apparats anvendelse af bits i styre- og statusord kan afvige.
 - Drevdatablokken kan oprettes vilkårligt og skal ikke underopdeles i grupper à 8. (Detaljer se SINAMICS idriftsættelsehåndbog). Dermed kan motorernes 2-4 parameter være tilordnet forkert.

Reaktion: NC ikke driftsklar.
 NC kobler i sporingsdrift.
 BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
 NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: - P2038 = Programmer 1 eller
 - P0922 = Programmer 100...199 eller
 - Programmer MD13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, Bit15 (overhold rammebetingelser s.f.)
 og udfør for hver enkelt PowerOn.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

26027 Akse %1 stiffness splines mode ikke til rådighed (%2)

Parameter: %1 = Aksens navn, spindelnummer
 %2 = Finregistrering

Forklaring: Stiffness mode splines er ikke til rådighed.
 Finkodning:
 Bit 0 - SINAMICS funktionsmodul findes ikke (se P0108)
 Bit 1 - Indstil telegrammet \$MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE, som understøtter splines-funktionen (f.eks. telegram 136)
 Bit 2 - Indstil \$MA_VELO_FFW_WEIGHT = 100%
 Bit 3 - Indstil \$MA_FIPO_TYPE = 2
 Bit 4 - Indstil \$MA_FFW_MODE = 3 eller 4
 Bit 5 - Indstil \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1

Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Fastsæt \$MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0, eller overhold og implementer finfejlkode
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26028 Maskinparameter %1[%2] værdi ikke tilladt

Parameter:	%1 = String: MD-benævner %2 = Indeks: MD-Array-indeks
Forklaring:	Maskinparameteren indeholder ikke en gyldig værdi.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Gentag indtastningen med den rigtige værdi og udfør power on.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26030 Akse %1 giver %2 Absolut-position tabt

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer
Forklaring:	Den absolutte encoders absolutte position blev ugyldig - da der blev registreret den ændret geartrin-udveksling mellem encoderen og bearbejdningen under en parameterblokskift eller - pga. encoderskift (absolutencoderens serienummer er ændret jf. MD34230 \$MA_ENC_SERIAL_NUMBER, samt drevspecifik parameter). - pga. intern begrænsning i talformat i MD34090 \$MA_REFP_MOVE_DIST_CORR. Hjælp: reducer MD10210 \$MN_INT_INCR_PER_DEG eller MD10200 \$MN_INT_INCR_PER_MM.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Referencer akserne for denne kanal igen. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Kanalen er ikke driftsklar.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Ny referencering/-synkronisering af absolutencoderen; monter absolutencoderen på belastningssiden, konfigurer korrekt (f.eks. MD31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT).
Programfortsættelse:	Slet denne BAG alarm i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26031 Akse %1 konfigurationsfejl master-slave

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
-------------------	------------------------------

Forklaring:	Alarmen udgives, hvis den samme maskinakse samtidigt er konfigureret som master- og slaveakse. Hver akse, der kobles via master-slave, må enten drives som master eller som slave.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller maskinparametrene for alle akser, der er koblete og korriger evt.: - MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD - MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26032	[Kanal %1:] Akse %2 master-slave ikke konfigureret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	På grund af en manglende projektering kunne master-slave koblingen ikke aktiveres.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller master-slave koblingens aktuelle projektering. Projekteringen kan ændres med MASLDEF anvisningen eller maskinparametrene MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD og MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26040	Akse %1 encoder parametring MD%2[%3] blev tilpasset
Parameter:	%1 = Aksenummer %2 = Maskinparameteridentifikator %3 = Maskinparameterindeks
Forklaring:	Encoderparametringen, der er udløst af drevet, i P979 svarer ikke til den NCK-parametringen i den viste MD. Den pågældende NCK-MD blev tilpasset.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Der kræves PowerOn. Denne alarm opstår kun, hvis NC-MD er indstillet anderledes end drevparameteren.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26050	Akse %1 Skift af parameter sæt fra %2 til %3 ikke mulig
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Indeks: Aktuel parameterblok %3 = Indeks: Ny parameterblok

Forklaring:	Parameterblokskiftet kan ikke udføres uden spring. Årsagen hertil ligger i indholdet af den parameterblok der skal tilsluttes, f.eks. forskellige lastgearfaktorer.
Reaktion:	NC kobler i sporingsdrift. Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Parameterblokomstillingen udføres også med en anden indstilling af lastgearfaktorerne med MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA og MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM uden en alarm i følgende tilfælde: 1. Hvis positionsreguleringen ikke er aktiv (f.eks. i sporing eller ved spindler i omdrejningstalstyredrift). 2. Under lejeregulering med direkte encoder. 3. Under lejeregulering med indirekte encoder (den beregnede lastpositionsforskel må ikke overstige værdien i MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26051	[Kanal %1:] I sætning %2 Forbi ikke forudsigeligt stop i banestyremodus
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Baneinterpolationen blev ikke stående som ønsket ved blokskiftet, men standser først helt i følgeblokken. Fejlen opstår, når stoppet ved blokskiftet ikke var planlagt af baneinterpolationen eller ikke kunne fastslås hurtigt nok. Mulige årsager er, at PLC har ændret spindlens omdrejningstal ved MD35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0 og bearbejdningen derfor må vente, indtil spindlen igen er det nom. område eller at en synkronaktion først skal afsluttes, før baneinterpolationen kører videre. Alarmen udgives kun, hvis MD11400 \$MN_TRACE_SELECT = 'H400' blev programmeret. Normal undertrykkes alarmens udgivelse. MD11400 \$MN_TRACE_SELECT er beskyttet af et SIEMENS password.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	MD35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programmer før den blok G09 der er meldt af alarmen, så baneinterpolationen stopper som planlagt.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

26052	[Kanal %1:] I sætning %2: Banehastighed for hjælpefunktionen for høj (%3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Finkodning
Forklaring:	Alarmen opstår som regel i en blok med hjælpefunktioner under bevægelsen. I dette tilfælde skal der ventes længere på kvitteringen af hjælpefunktionen end planlagt. Alarmen opstår også, når styringsinterne uoverensstemmelser blokerer utilsigtet banestyredriften (G64, G641,...). Baneinterpolationen forbliver pludseligt stående ved den meldte blokende (generatorisk stop). Som oftest udløses så alarmen 21620 som en følgealarm. Hvis ikke kører banen videre efter et blokskifte.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Tiden, som er medregnet til hjælpefunktionsaktivering under bevægelsen, kommer primært fra PLC i de fleste systemer. I modsat fald anvendes MD10110 \$MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE. - For at undgå denne alarm, kan G09 programmeres i den anførte blok. Dermed stopper baneinterpolationen et øjeblik som planlagt til sidst i blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

26053	[Kanal %1:] Blok %2 interpolationsproblem i Look Ahead (modul %3, identificer %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Modulidentifikation %4 = Fejlregistrering
Forklaring:	Synkronitet mellem interpolation og forberedelse er forkert.
Reaktion:	Interpreterstop Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontakt Siemens.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26054	[Kanal %1:] Blok %2 interpolationsadvarsel i Look Ahead (modul %3, identificer %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Modulidentifikation %4 = Fejlregistrering
Forklaring:	Computerens effekt er ikke tilstrækkelig til at bearbejde en jævn banehastighedsprofil. Heraf kan der opstå hastighedssvigt.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. Alarmvisning. Meldingsvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af parametring. Forøg interpolationstakten.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
26070	[Kanal %1:] Akse %2 kan ikke kontrolleres af PLC, maks. antal overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Det blev forsøgt at ændre flere akser til PLC-kontrollerede akser end tilladt.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller optionen 'antal PLC-kontrollerede akser' og korriger evt. eller reducer antallet af forespørgsler om PLC-kontrollerede akser.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
26072	[Kanal %1:] Akse %2 kan ikke kontrolleres af PLC
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Aksen kan ikke ændres til en PLC-kontrolleret akse. Aksen kan nu ikke kontrolleres i enhver tilstand af PLC.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gør aksen til en neutral akse med release eller waitp.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

26074	[Kanal %1:] Frakobling af PLC-kontrollen fra akse %2 i aktuelle tilstand ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	PLC kan kun tilbagegive kontrolrettighederne til en akse til programbearbejdningen, hvis aksen er i tilstanden READY.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer igen VDI-interfacesignalet "PLC kontrollerer aksen", aktiver "aksial reset" og gentag.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
26075	[Kanal %1:] Blok %2 Akse %3 ikke til rådighed for NC-programmet, kontrolleres kun af PLC
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindel
Forklaring:	Aksen kontrolleres kun af PLC. Aksen er derfor ikke til rådighed for NC-programmet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Aksen kontrolleres ikke kun, men kun af og til af PLC. Ændring i MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26076	[Kanal %1:] Blok %2 Akse %3 ikke til rådighed til NC-program, fast tildelt PLC-akse
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindel
Forklaring:	Aksen er en fast tildelt PLC akse. Aksen er derfor ikke til rådighed for NC-programmet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Definer ikke aksens som en fast tildelt PLC akse. Foretag en ændring af maskinparameteren MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26077	[Kanal %1:] Akse %2 ikke til rådighed for NC-programmet, kontrolleres kun af PLC
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	Aksen kontrolleres kun af PLC. Aksen er derfor ikke til rådighed for NC-programmet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Aksen kontrolleres ikke kun, men kun af og til af PLC. Ændring i MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26078	[Kanal %1:] Akse %2 ikke til rådighed til NC-program, fast tildelt PLC-akse
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	Aksen er en fast tildelt PLC akse. Aksen er derfor ikke til rådighed for NC-programmet.
Reaktion:	NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Definer ikke aksen som en fast tildelt PLC akse. Foretag en ændring af maskinparameteren MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
26080	[Kanal %1:] Aksens returposition %2 ikke programmeret eller ugyldig
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	Der er ikke programmeret en returneringsposition på tidspunktet for triggeren for aksen eller positionen blev ugyldig.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Sæt værdien forinden med POLFA(akse,type,pos), programmer derved typen = 1 (absolut) eller type = 2 (inkrementel); typen = 0 markerer positionen som ugyldig.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
26081	[Kanal %1:] Aksial trigger til akse %2 blev udløst, men aksen er ikke PLC-kontrolleret
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	Aksial trigning for enkeltakserne blev udløst. Aksen er på tidspunktet for trigningen ikke PLC-kontrolleret (dvs. ingen enkeltakse). Eller positionen blev ugyldig.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer forinden aksen til PLC-kontrolleret (gør til enkeltakse).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
26082	[Kanal %1:] ESR udløst for PLC-kontrolleret akse %2
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	En aksial ESR blev udløst for enkeltaksen (PLC-kontrolleret akse). Meldingen kan undertrykkes med maskinparameteren MD11410: \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 28 = 1.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Enkeltaksen befinder sig i aksial stop efter ESR-bevægelsen. Sker der en aksial reset for enkeltaksen slettes alarmen, og enkeltaksen kan tilkøres igen.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening. Enkeltaksen befinder sig i aksial stop efter ESR-bevægelsen. Sker der en aksial reset for enkeltaksen slettes alarmen, og enkeltaksen kan tilkøres igen.
26100	Akse %1 motor %2 Livstegnssvigt
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Drevnummer

Forklaring:	Særligt tilfælde: Udgivelse af drevnummer=0 angiver, at der opstod et computertidoverløb på IPO-planet (jf. også alarmen 4240)
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. BAG er ikke driftsklar, påvirker også enkeltakser. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Genopstart drevet, kontroller drevsoftwaren.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

26101 Akse %1, motor %2 kommunikerer ikke

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Drevnummer
Forklaring:	Kun ved PROFIdrive: Drevet kommunikerer ikke.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Referencer akserne for denne kanal igen. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller bussens konfiguration. - Kontroller tilslutningen (stik faldet ud, optionsmodul inaktivt, osv.).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26102 Akse %1, motor %2 livstegnssvigt

Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Drevnummer
Forklaring:	Kun ved PROFIdrive: Reaktionscellen opdateres ikke længere af drevet.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Referencer akserne for denne kanal igen. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	- Kontroller taktindstillingerne (anbefaling: F.eks. MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0) - Forlæng evt. cyklustiden. - Start drevet op på ny. - Kontroller drevets software.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26105	Motor til akse %1 ikke fundet
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Kun ved PROFIdrive: Drevet, der er parametret for den anførte akse, blev ikke fundet. I NC blev der parametret f.eks. en PROFIBUS-slave, som ikke er indeholdt i SDB-type-2000.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Mulige årsager er: - MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE utilsigtet ikke lig med 0; drevet bør egentligt simuleres (= 0). - MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR forkert indtastet, dvs. de logiske drevnumre blev forbyttet og der er en ugyldig værdi for dette drev i MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (se næste punkt) eller der blev indtastet et drevnummer, som slet ikke eksisterer på bussen (kontroller f.eks. slave-antallet). - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS indeholder værdier, som ikke blev konfigureret på PROFIBUS (står derfor ikke i SDB-type-2000) eller under PROFIBUS-projekteringen blev adresserne for drevenes indgangs- og udgangsslots ikke valgt ens.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
26106	Giver %2 til akse %1 ikke fundet
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Encoder nummer
Forklaring:	Kun ved PROFIdrive: Drevet, der er parametret for den anførte akse, blev ikke fundet. I NC blev der parametret f.eks. en PROFIBUS-slave, som ikke er indeholdt i SDB eller som blev meldt for den defekte hardware.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Mulige årsager er: - MD30240 \$MA_ENC_TYPE utilsigtet ikke lig med 0; drevet bør egentligt simuleres (= 0). - MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR forkert indtastet, dvs. de logiske drevnumre blev forbyttet og der er en ugyldig værdi for dette drev i MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (se næste punkt) eller der blev indtastet et drevnummer, som slet ikke eksisterer på bussen (kontroller f.eks. slave-antallet). - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS indeholder værdier, som ikke blev konfigureret på PROFIBUS (står derfor ikke i SDB-type-2000) eller under PROFIBUS-projekteringen blev adresserne for drevenes indgangs- og udgangsslots ikke valgt ens. - Under encodervalget blev der fastslået en alvorlig encoderfejl (encoder defekt, trukket ud), så den parkerede tilstand ikke kan forlades (den nærværende alarm afgives i stedet for alarmerne 25000/25001 - yderligere mulige fejlårsager, se der).
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
26110	Motorautark standsning/tilbagetrækning udløst
Forklaring:	Kun for SINAMICS: Henvisningsalarm: Der blev udløst en "drevautark standsning eller tilbagetrækning" for mindst én akse

Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Deaktiver den drevautarke standsning eller tilbagetrækning, kvitter alarmer med reset
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

26120 [Kanal %1:] Akse %2 \$AA_ESR_ENABLE = 1 men akse bør indstilles NEUTRAL

Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	En akse med ESR-konfiguration og \$AA_ESR_ENABLE[akse] = 1 skal programmeres NEUTRAL. Neutrale akser (undtagen enkeltakser) kan dog ikke udføre ESR.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer \$AA_ESR_ENABLE[akse] = 0, før aksens programmeres NEUTRAL. Alarmer kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

26121 [Kanal %1:] Akse %2 er NEUTRAL og \$AA_ESR_ENABLE = 1 bør indstilles

Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	\$AA_ESR_ENABLE[akse] = 1 bør ikke programmeres for neutrale akser (undtagen enkeltakser). Neutrale akser (undtagen enkeltakser) kan ikke udføre ESR.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend ikke \$AA_ESR_ENABLE[akse] = 1 for neutrale akser (undtagen enkeltakser). Alarmer kan undertrykkes med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

26122 [Kanal %1:] Akse %2, \$AA_ESR_ENABLE = 1, akseudskiftning udføres ikke i denne tilstand

Parameter:	%1 = Kanal %2 = Akse, spindel
Forklaring:	Med \$AA_ESR_ENABLE[akse] = 1 tillades ikke akseksift.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Programmer \$AA_ESR_ENABLE[akse] = 0 før akseksift.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet. Programmer \$AA_ESR_ENABLE[akse] = 0.

26126 [Kanal %1:] Blok %2 Akse%3: ESRR eller ESRS kunne ikke udføres, fejlkode %4

Parameter:	%1 = Kanal %2 = Bloknummer, label %3 = Akse, spindel %4 = Fejlkode
-------------------	---

Forklaring:	Skrivningen af dataene i delprogramkommandoerne ESRR eller ESRS kunne ikke udføres. Fejlkode: 1: Den anførte akse er ikke tilordnet en motor. 2: En eller flere ESR-parametre i SINAMICS er ikke til rådighed. 3: Skrivning af én eller flere ESR-parametre i SINAMICS blev forhindret.
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	Fejlkode: 1: Kontroller NC-aksernes tilordningen til drevene. 2: En eller flere ESR-parametre i SINAMICS er ikke til rådighed. Kontroller NC-aksernes tilordning til drevene. Programmering af ESRR eller ESRS er kun mulig for SINAMICS fra V4.4. Funktionsmodul "drevautark standsning og tilbagetrækning" i SINAMICS er ikke aktiv. 3: Skrivning af én eller flere ESR-parametre i SINAMICS blev forhindret. Aktiver udgivelsen af flere informationsalarmer med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 = 1.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet. Skrivningen af data i delprogramkommandoerne ESRR eller ESRS blev afvist. Kontroller programmeringen Kvitter alarmen med reset

26201	[Kanal %1:] Blok %2: ROOT-kædeelementet blev ikke fundet.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke fundet et kinematisk kædeelement med det navn, der er anført i maskinparameteren MD16800 \$MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME. Denne fejl opstår ikke, hvis der ikke er defineret kinematiske kædeelementer, dvs. hvis alle systemvariabler \$NK_NAME[n] er tomme.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i maskinparameterens indhold MD16800 \$MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME således, at den henviser til et eksisterende kinematisk kædeelement, eller navnet på et kinematisk kædeelement tilpasses den anførte maskinparameters indhold.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26202	[Kanal %1:] Blok %2: Navnene på de kinematiske kædeled \$NK_NAME[%3] og \$NK_NAME[%4] er de samme
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Indeks på 1. kædeelement %4 = Indeks på 2. kædeelement
Forklaring:	Der findes (mindst) to kinematiske kædeled med det samme navn. Navnene på de kinematiske kædeled skal være entydige.
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Foretag en ændring af navnene på de pågældende kinematiske kædeled.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26204 [Kanal %1:] Blok %2: Kædeelementet %3, som der henvises til i \$NK_NEXT[%4], findes allerede i kæden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Navnet på næste kædeled
%4 = Indeks på kædeelementet

Forklaring: I et kædeled er der anført et kædeled som næste led på kæden, som allerede er indeholdt i kæden. Dermed defineres en ikke tilladt lukket kæde.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Definér den kinematiske kæde således at der ikke fås en lukket kæde.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26208 [Kanal %1:] Blok %2: Kædeelementet %3, som der henvises til i \$NK_NEXT[%4], blev ikke fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Navnet på næste kædeled
%4 = Navnet på kædeleddet

Forklaring: Det kædeled, som blev anført som næste led i en kinematisk kæde, blev ikke fundet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Anfør i \$NK_NEXT[...] navnet på et eksisterende kædeled.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26210 [Kanal %1:] Blok %2: Kædeelementet %3, som der henvises til i \$NK_PARALLEL[%4], blev ikke fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Navnet på næste, parallelle kædeled
%4 = Navnet på kædeleddet

Forklaring: Det anførte parallelle kædeelement blev ikke fundet.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Anfør i \$NK_PARALLEL[...] navnet på et eksisterende kædeelement.

Programfortsættelse: Slet alarmer med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26211 [Kanal %1:] blok %2: \$NK_SWITCH_INDEX[%3] er for stor.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Indeks på kædeelementet

Forklaring: Indholdet af \$NK_SWITCH_INDEX i et kædeelement af typen "SWITCH" skal være større eller lig med -1 og mindre end indholdet i maskinparameteren MD18882 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Indføj en gyldig værdi i \$NK_SWITCH_INDEX.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26216 **[Kanal %1:] Blok %2: Akseretningen i kædeelementet %3 er ikke fastlagt**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Finforskydningsværdi

Forklaring: Kædeelementet beskriver en akse, hvis retning defineres af summen fra værdien i \$NK_OFF_DIR og \$NK_OFF_DIR_FINE. Definitionen er kun gyldig, hvis både sumvektorens værdi og basisvektorens \$NK_OFF_DIR værdi er større end 1.0e-6.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Indføj gyldige vektorer i \$NK_OFF_DIR og / eller \$NK_OFF_DIR_FINE eller foretag en ændring af kædeelementets type.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26218 **[Kanal %1:] Blok %2: Ugyldigt navn i %3[%4]**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Systemvariablenes navn
 %4 = Systemvariablenes indeks

Forklaring: En systemvariabel af typen STRING indeholder et ugyldigt navn.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend et gyldigt navn.
 De gyldige navne findes i dokumentationen for de pågældende systemvariabler.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26220 **[Kanal %1:] Blok %2: Ukendt elementtype i \$NK_TYPE[%3]**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Systemvariablenes indeks

Forklaring: Systemvariablen \$NK_TYPE indeholder en ugyldig elementtype.
 Følgende typer er tilladte (ingen skelnen mellem store og små bogstaver):
 "OFFSET"
 "AXIS_LIN"
 "AXIS_ROT"
 "ROT_CONST"
 "SWITCH"

Denne alarm opstår også, når det kinematiske kædeelements elementtype og aksetypen i en maskinakse, angivet i \$NK_NAME, ikke svarer til hinanden.

Eksempel: \$NK_TYPE indeholder typen "AXIS_LIN" og \$NK_AXIS stringen "C1", hvorved C1 er maskinakseidentifikatoren for en rundakse.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend en tilladt type.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26237 [Kanal %1:] blok %2: \$NP_CHAIN_ELEM[%4] = %3 henviser til et kædeelement af typen SWITCH.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Kædeelementets navn
%4 = Indeks for beskyttelsesområdet

Forklaring: Komponenten \$NP_CHAIN_ELEM for det anførte beskyttelsesområde henviser til et kædeelement af typen "SWITCH". Beskyttelsesområder må ikke fastgøres til kædelementer af denne type.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fastgør sikkerhedsområdet på et andet element i den kinematiske kæde. Dertil kan f.eks. foran kædeelementet af typen SWITCH indføjes et ekstra element af typen OFFSET med længde nul.

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26260 [Kanal %1:] Blok %2: Kollision af begge beskyttelsesområder %3 og %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = 1. beskyttelsesområdes navn
%4 = 2. beskyttelsesområdes navn

Forklaring: I den pågældende blok kolliderer de to anførte beskyttelsesområder, dvs. afstanden for begge beskyttelsesområder er mindre end den værdi, der er fastlagt med maskinparameteren MD10619 \$MN_COLLISION_TOLERANCE.

Reaktion: Korrekturblok med reorganisering.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag en ændring af NC-programmet eller definitionen på de pågældende beskyttelsesområder

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26261 [Kanal %1:] Indtrængning af begge beskyttelsesområder %2 og %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = 1. beskyttelsesområdes navn
%3 = 2. beskyttelsesområdes navn

Forklaring: De to anførte beskyttelsesområder overlapper hinanden.

Reaktion: Interpreterstop
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Foretag en ændring af NC-programmet eller definitionen på de pågældende beskyttelsesområder

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26278	[Kanal %1:] Blok %2: Aksenavn %3, som findes i \$NK_AXIS[%4], kendes ikke eller er ugyldig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Akse- eller framenavn %4 = Indeks på kædeelementet
Forklaring:	Der blev anført et ukendt eller ugyldigt navn i et element i en kinematisk kæde i komponenten \$NK_AXIS[...]. Det anførte navn skal være en maskinaksebenævner. Alarmen opstår også, når navnet, der er angivet i \$NK_AXIS[...] findes, men det anførte element ikke har den type, der er angivet i \$NK_TYPE[...]. Eksempel: \$NK_TYPE[...] indeholder typen "AXIS_ROT" og \$NK_AXIS[...] maskinakseidentifikatoren for en lineær akse, f.eks. "X1".
Reaktion:	Korrekturblok med reorganisering. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indføj et gyldigt navn i \$NK_AXIS[...] (maskinaksebenævner). I \$NK_TYPE[...] indføj elementets type, som indholdet af \$NK_AXIS henviser til.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.
26280	[Kanal %1:] Akse %2 kollisionsfare %3 %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = 1. beskyttelsesområde %4 = 2. beskyttelsesområde
Forklaring:	Den anførte akse blev stoppet pga. risiko for kollision.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	I modus JOG: Kør aksen ud af farezonen. I modus Automatik: Find og fjern årsagen til kollisionsrisikoen. Muligvis er NC-programmet forkert valgt, der kan være for store håndhjulsoverlejringer, aksekoblinger eller to kanaler påvirker hinanden.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
26281	[Kanal %1:] Akse %2 kollisionsfare %3 %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = 1. beskyttelsesområde %4 = 2. beskyttelsesområde
Forklaring:	Den anførte akse blev stoppet pga. risiko for kollision. Den programmerede bane blev evt. forladt, da den ikke kunne stoppes rettidigt på banen (undtagelse).
Reaktion:	Lokale alarmreaktion. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm ved blokslut.
Afhjælpning:	I modus JOG: Kør aksen ud af farezonen. I modus Automatik: Find og fjern årsagen til kollisionsrisikoen. Muligvis er NC-programmet forkert valgt, der kan være for store håndhjulsoverlejringer, aksekoblinger eller to kanaler påvirker hinanden.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet. Den anførte akse blev stoppet pga. risiko for kollision. Den programmerede bane blev evt. forladt, da den ikke kunne stoppes rettidigt på banen (undtagelse).

26286 [Kanal %1:] Blok %2: kollisionsfare for foraktiverede beskyttelsesområder interfacesignal(er) %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%3 = Interfacesignal(er)

Forklaring: Der blev registreret en kollision, som gælder for mindst et foraktivt beskyttelsesområde.
En sådan kollision kan ske, hvis interfacesignalet, som er tilordnet et foraktivt beskyttelsesområde, blev aktiveret, dvs. hvis et foraktivt beskyttelsesområde blev til et aktivt beskyttelsesområde.
I kollisionen deltager enten et foraktivt og et (statisk) aktivt beskyttelsesområde eller to foraktiverede beskyttelsesområder. Numrene på interfacesignalerne, som er tilordnet de foraktiverede beskyttelsesområder, angives i alarmteksten.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Nulstil interfacesignalerne, der skal aktiveres.
Definer beskyttelsesområderne igen.
Frikørsel

Programfortsættelse: Slet alarmen med NC-START eller NC-RESET og fortsæt programmet.

26300 Livstegnssvigt af den eksterne kollisionsafværgelse.

Forklaring: Det konfigurerede timeout (MC16904 \$MN_COLLISION_EXT_TIMEOUT) til kommunikation med den eksterne kollisionsafværgelse er udløbet.

Reaktion: NC-stop ved alarm.
Alarmvisning.
Interfacesignaler programmeres.
NC ikke driftsklar.

Afhjælpning: Kontrollér det eksterne system for fejl, øg i givet fald timeout.

Programfortsættelse: Slet alarmen i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

27008 Akse %1 SW-grænseafbryder deaktiveret

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer

Forklaring: Der blev startet en SI-godkendelsestest f.eks. med en godkendelsestest-wizard fra brugerfladen. For denne godkendelsestest deaktiveres etkanals SW-endestop for aksen/spindlen, for at sikre, at de sikre endestop kan tilkøres.

Reaktion: Alarmvisning.
Deaktivering af etkanals SW-endestop for den viste akse/spindel.

Afhjælpning: Deaktiver godkendelsestesten f.eks. med godkendelsestest-wizard eller vent, indtil testen er udført.

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

27033 Akse %1 Parametrering af MD %2[%3] ugyldig, fejlkode %4

Parameter: %1 = Aksenavn, spindelnummer
%2 = MD-navn
%3 = MD feltindeks til MD navn
%4 = Fejlkode, henvisning til årsag (se alarmens beskrivelse)

Forklaring:

Den anførte maskinparameters parametring er fejlbehæftet. Ekstra angivelse er maskinparameterens feltindeks. Hvis det ved maskinparameteren drejer sig om en enkeltmaskinparameter, står der et nul som feltindeks. Denne alarm opstår alt efter den viste fejlkode i de følgende tilfælde:

- 1: Omregningen af den anførte MD til et internt regneformat medfører et overløb.
- 2: Fejl under parametring af ind-/udgangstilordningerne for SRI/SRU.
- 3: En af de aktiverede knastpositioner ligger uden for den aktuelle værdi for modulo-området.
- 4: Funktionen "Synkronisering af aktuel værdi 2-encoder-system" (slip) er aktiveret for et en-encodersystem.
- 5: Funktionen "Synkronisering af aktuel værdi 2-encoder-system" (slip) er samtidig aktiveret med en funktion med absolut reference (SE/SN).
- 6: Der blev frigivet en sikkerhedsfunktion i MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, uden at sikkerhedsfunktionerne SBH/SG blev frigivet.
- 7: Der blev parametret en aksesspecifik SRI/SRU på SPL-interfacet (segmentnummer = 4), og funktionsfrigivelsen til eksterne stop (MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit 6) mangler.
- 8: Knastsynkronisering blev aktiveret i MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE via bit 7, uden at der blev frigivet knaster via bit 8...15.
- 12: Der blev indtastet et nul i MD36917 \$MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.
- 13: Der blev indtastet et nul i MD36918 \$MA_SAFE_ENC_RESOL.
- 14: Det parametrede knast-modulo-område MD36905 \$MA_SAFE_MODULO_RANGE er intet heltals multiplum af 360 grader.
- 15: En aksesspecifik SGE/SGA blev parametret på SPL-interfacet (segmentnummer = 4) og SGE "Fravalg ekst. stop A" (tilordning via MD36977 MD36977 \$MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) blev parametret inverteret (bit 31 = 1) eller SGE "Fravalg ekst. stop A" blev ikke parametret på SPL-interfacet \$A_OUTSI.
- 16: MD10097 \$MN_SAFE_SPL_STOP_MODE blev parametret til værdien 4 (stop E), uden at det eksterne stop blev frigivet for alle akser med SI-funktionsfrigivelser (MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE ikke lig med 0).
- 17: Der blev parametret en ugyldig værdi i MD36907 \$MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS eller den samme adresse blev tildelt flere akser.
- 18: Den interne tildeling af MD36919 \$MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT fra drevparametringen kunne ikke udføres, da der skal tildeles værdier uden for det tilladte område. Tilpas encoderparametringen i drevet.
- 19: MD36932 \$MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR blev ikke parametret med decimaler.
- 20: Værdierne, der er angivet i MD36934 \$MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS og MD36935 \$MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS er forbyttet. Den øvre grænse er mindre eller lig med den nedre grænse.
- 21: Der blev foretaget forskellige indstillinger i MD30300 \$MA_IS_ROT_AX og MD36902 \$MA_SAFE_IS_ROT_AX.
- 22: Det parametrede knast-modulo-område MD36905 \$MA_SAFE_MODULO_RANGE og modulområdet i MD30330 \$MA_MODULO_RANGE kan ikke deles heltals med hinanden.
- 23: Bremsemekanikkens test blev aktiveret, uden at den sikre drift i MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, eller forbindelsen til de drevuafhængige sikkerhedsfunktioner i MD37950 \$MA_SAFE_INFO_ENABLE blev frigivet. Bremsemekanikkens test er kun tilladt med sikkerhedsfunktioner i denne akse.
- 24: MD36961 \$MA_SAFE_VELO_STOP_MODE eller MD36963 \$MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION blev parametret til en ikke tilladt.
- 25: Alarmerne 27000/F01797 skal skjules under parkeringen (MD36965 \$MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). I den forbindelse skal SGA "Akse sikkert referenceret" parametres via MD36987 \$MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.
- 26: Den logiske basisadresse, der er konfigureret i step 7 og den, der er adresseret via MD36906 \$MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 \$MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS stemmer ikke overens, eller den derved adresserede slot har en forkert længde.
- 27: Knastpositionen MD36936 \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] eller MD36937 \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] er parametret for tæt på modulogrænsen.
- 28: I MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE er der frigivet "Sikre knaster" i bit 8...15, mens funktionen "Sikkert knastspor" samtidig er frigivet i MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE.
- 29: Minusknastpositionen MD36937 \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] er større end plusknastpositionen MD36936 \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Dette er ikke tilladt for funktionen "Sikkert knastspor".
- 30: Afstanden mellem 2 knaster på et knastspor (MD36937 \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] og MD36936 \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) er for lille. (Funktion "Sikkert knastspor")
- 31: Knastlængden, dvs. afstanden mellem plusknastpositionen (MD36936 \$MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) og minusknastpositionen (MD36937 \$MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) er for lille. (Funktionen "Sikkert knastspor")
- 32: Der er indtastet de samme værdier i MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] for mindst 2 knaster, der er frigivet i MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE. (Funktionen "Sikkert knastspor")

	33: Den parametrede værdi i MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] for en i MD36903 \$MA_SAFE_CAM_ENABLE frigivet knast er ugyldig. (Funktionen "Sikkert knastspor") 34: Et knastspor er tildelt mere end 15 knaster med MD36938 \$MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n]. (Funktionen "Sikkert knastspor") 35: Knast-modulo-funktionen i MD36905 \$MA_SAFE_MODULO_RANGE er aktiveret, men understøttes ikke for funktionen "Sikkert knastspor". 36: Den parametrede overvågningstakt MD10091 \$MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME stemmer ikke overens med overvågningstakten (p9500), som er parametret i drevets overvågningskanal. 37: Hastighedshysteresen $n < n_x$ i MD36947 \$MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS er større end 3/4 af hastighedsgrænsen $n < n_x$ i MD36946 \$MA_SAFE_VELO_X. 38: Hastighedshysteresen $n < n_x$ i MD36947 \$MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS er mindre end eller lig med 0. 39: Hastighedstolerancen $n < n_x$ i MD36947 \$MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS er mindre end sliptolerancen i MD36949 \$MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL. 40: En aksespecifik SRI/SRU adresserer SPL-interfacet ud over det omfang, der er frigivet med den pågældende option. 41: Den samlede encoderopløsning (kombination af grov og fin opløsning i MD36918 \$MA_SAFE_ENC_RESOL og MD36919 \$MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT) er ugyldig eller overskrider det understøttede aktuelle værdiformat. 42: Samtidig frigivelse af NC-styret bremsetest og drevintegreret bremsetest er ikke tilladt. 43: For en akse med sikkerhedsfunktioner blev der for tilordning af nom. værdi-/aktuel værdi-kanalen i MD30100 \$MA_CTRL_OUT_SEGMENT_NR ikke parametret et PROFIdrive-drev. Nulstil frigivelsen SIC/SCC-forbindelse (MD37950 \$MA_SAFE_INFO_ENABLE) eller frigivelsen af NC-styret bremsetest (MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE).
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Kontroller den anførte MD og foretag en ændring. Få checksummen udregnet på ny. Godkend igen sikkerhedsfunktionerne.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

27811	Akse %1 Parametreringsfejl: MD %2 [%3] ugyldig
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = MD-navn %3 = MD feltindeks til MD navn
Forklaring:	Parametreringen af den viste maskinparameter er forkert. Denne alarm opstår i følgende sammenhænge: - Under analysen af SIC/SCC-telegramnummeret i MD 13376 \$MN_SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE eller i drevparameteren p60122, blev der fastslået et ugyldigt SIC/SCC-telegramnummer (ulig 701). - Kontrollen af de logiske basisadresser fra MD13374 \$MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR har påvist, at en slot med denne adresse ikke findes eller at SIC/SCC-telegrammet har en forkert længde, og at "SIC/SCC"-kommunikationen ikke kan frigives.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Forhindring af cyklisk PROFIsafe-kommunikation mellem PLC og drevet. Forhindring af cyklisk SIC/SCC-kommunikation mellem NCK og drevet.
Afhjælpning:	Parametrer et gyldigt SIC/SCC-telegramnummer (701). Udfør en konfiguration eller parametrering med gyldige logiske basisadresser til SIC/SCC-slots eller PROFIsafe-slots.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

27812	Akse %1 og %2 parametret med samme SIC/SCC-adresse %3
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Aksenavn, spindelnummer %3 = logisk basisadresse SIC/SCC
Forklaring:	Den angivne basisadresse for kommunikationen med et drev er valgt identisk for de nævnte aksler. Dette er ikke tilladt.
Reaktion:	BAG ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Korriger allokering af drev for de to angivne akser. Allokering af en logisk basisadresse via MD37954 \$MA_SAFE_INFO_MODULE_NR og MD13374 \$MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR skal vælges forskelligt for de angivne aksler.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
27813	Option F-Logic ikke programmeret
Forklaring:	Option findes ikke til F-Logic MD19500 \$ON_SAFE_PLC_LOGIC. Safety-modusen "SINUMERIK Safety Integrated plus (F-PLC)" er programmeret i MD 13370 \$MN_SAFE_MODE.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm. Forhindring af cyklisk PROFIsafe-kommunikation mellem PLC og drevet. Forhindring af cyklisk SIC/SCC-kommunikation mellem NCK og drevet.
Afhjælpning:	Sammenlign optionsdata og Safety-modus
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
27830	Akse %1 Styring ikke klar til den drevintegrerede sikre bremsetest
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer
Forklaring:	Kravet til den drevintegrerede "sikre bremsetest" via VDI-interfacet afvises af bevægelsesstyringen. Mulige årsager: - Ved aktivering af bremsetesten via VDI er interpolatoren eller akslen ikke standset, dvs. akslen er i bevægelse eller et nøjagtigt stop er ikke (længere) givet. - Der anmodes om en ny bremsetest og den foregående bremsetest i styringen var endnu ikke afsluttet. - En anden akse i kanalen er i bevægelse.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen forsvinder automatisk, når betingelserne i bevægelsesstyringen er opfyldte til udførelse af den drevintegrerede "sikre bremsetest", eller når kravet til den drevintegrerede "sikre bremsetest" trækkes tilbage.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.
27900	PROFIBUS DP: SI forstyrrelse akse %1, kode %2, værdi %3, tid %4
Parameter:	%1 = Aksenavn, spindelnummer %2 = Drevets fejlkode (r9747) %3 = Drevets fejlværdi (r9749) %4 = Drevets fejltid (r9748)

Forklaring: Drevet melder SI-fejl %2 med yderligere information %3 på tidspunktet %4.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Fejlkoder/fejlverdier, se drevdokumentationen
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

27910 PROFIBUS DP: SI forstyrrelse akse %1, kode %2, værdi %3, tid %4

Parameter: %1 = Aksnavn, spindelnummer
%2 = Drevets fejlkode (r9747)
%3 = Drevets fejlværdi (r9749)
%4 = Drevets fejltid (r9748)

Forklaring: Drevet melder SI-fejl %2 med yderligere information %3 på tidspunktet %4.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Alarmvisning.
SI-forstyrrelsen, der meldes af drevet, forhindrer at delprogrammet kan starte.
SI-forstyrrelsen kræver en sikker kvittering.

Afhjælpning: Fejlkoder/fejlverdier, se drevdokumentationen

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmer. Der kræves ingen yderligere betjening.

29033 [Kanal %1:] Udveksling fra akse %2 ikke mulig, PLC-aksebevægelse endnu ikke afsluttet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Akse

Forklaring: EN PLC-akse er endnu ikke ved slutpunktet og kan ikke føres tilbage til en kanal eller sættes til neutral. Alarmeren bør ikke opstå, hvis PLC-funktionen FC18 anvendes.

Reaktion: NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.
NC-stop ved alarm.

Afhjælpning: Vent, indtil akse har nået slutpunktet eller afslut bevægelsen ved sletning af resterende strækning.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

Cyklus-alarmer

61000 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]ingen værktøjskorrektur aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: D-korrekturen skal programmeres før cyklus kaldet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61001 [Kanal %1:] Sætning %2: Gevindstigning forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren for gevindstørrelsen eller oplysningerne om stigningen (modsiges hinanden).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61002 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Bearbejdningstype forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Foretag en ændring af VARI-parameteren.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61003 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]ingen tilspænding i cyklus programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af tilspændingsparameteren.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61004 [Kanal %1:] Sætning %2: konfiguration af geometriakser ikke korrekt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61005 [Kanal %1:] Sætning %2: 3. geometriakse eksisterer ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ved anvendelse på en drejebænk uden Y-akse i G18.

Afhjælpning: Kontroller parameteren ved cyklusald.

61006 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Værktøjsradius for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Værktøjsradius er for stor til bearbejdningen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et mindre værktøj.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61007 [Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsradius for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Værktøjsradiussen for bearbejdningen er for lille.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et større værktøj.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61008 [Kanal %1:] Sætning %2: intet aktivt værktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Alarmen udløses af følgende cykler:

Afhjælpning: Vælg et værktøj.

61009 [Kanal %1:] Sætning %2: aktivt værktøjsnummer = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der er ikke programmeret et værktøj (T) før cykluskald.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer et værktøj (T).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61010 [Kanal %1:] Sætning %2: Sletovermål for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fejårsager:
- Slettillægget på bunden er større end den samlede dybde.
- Slettillægget ved randen er større end eller lig med værktøjsdiameteren.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer slettillægget.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61011 [Kanal %1:] Sætning %2: Skalering ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En målestoksfaktor er aktiv, som ikke er tilladt for denne cyklus.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af målestoksfaktoren.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61012 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Skalering i niveauet forskelligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61013 [Kanal %1:] Sætning %2: Grundindstillinger blev ændret, programmet kan ikke udføres

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Grundindstillingerne passer ikke til det genererede program.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller og foretag evt. en ændring af grundsindstillingerne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61014 [Kanal %1:] Sætning %2: Tilbagetrækningsniveau blev overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller parameteren RTP.

61015 [Kanal %1:] Sætning %2: kontur ikke fastlagt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61016 [Kanal %1:] Sætning %2: Systemframe for cykler mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Programmer MD 28082: MM_SYSTEM_FRAME_MASK, Bit 5=1.

61017 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]funktion %4 ikke i NCK

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61018	[Kanal %1:] Sætning %2: funktion med NCK %4 kan ikke udføres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61019	%[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Parameter %4 forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Eksempel: 61019 Parameter (S_MVAR: dec4) forkert defineret Værdien for 4. decimal (dec4 -> TUSINDER) i overgivelsesparameteren S_MVAR er forkert fastlagt
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller parameterens værdi. Opstår fejlmeldingen 61019 fra CYCLE832: 61019 Parameter S_TOLM: xx forkert defineret 1. Parameter S_TOLM uden for værdiområdet: S_TOLM ENER 0 til 3. TIER 0 eller 1 2. Parameter S_TOLM>3 og parameter S_OTOL ikke programmeret og settingparameter SD55220 \$SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET bit0=0 Hjælp: Sæt parameter S_TOLM i det gyldige område (0..13) eller sæt kompatibilitetsbit i SD55220 bit0=1 med feltet teknologi når CYCLE832 kaldes til SW2.6. Wenn Fehlermeldung aus CUST_832 erfolgt: Eine Hochrüstung des Herstellerzyklus CUST_832 auf den aktuellen Zyklusstand ist erforderlich. Hvis fejlmelding kommer fra CYCLE9960: 1 (E996) : Compile Cycle E996 er ikke indrettet 2 (E996) : For mange E996m_ filer, kun til _E996m_10 3 E996 MD62736: Limit for kompensation overskredet 4 REF HEAD TRAFOTYP? Referencehoved kun ved drejehoved eller blandet kinematik 5 REF HEAD S_KNUM? Parameter S_KNUM 9000 = aktiv NPF eller <> 1(G54)..99(G599) 6 REF HEAD? Intet hoved udmålt som referencehoved _OVR[105] <=0 _OVR[105]=Transformernummer 7 REF Workoffset? _OVR[104] -> NPF blev målt med referencehoved 8 MVAR_DEC5=4/5? MVAR for E996 med kun en RA forkert parametret _DEC5=4 1.RA / _DEC5=5 2.RA 9 MD62738?? \$MC_E996_FILE_LOCATION forkert parametret 10 \$NT_CNTRL bit7 <>0? ved referencehoved \$NT_CNTRL bit7=0 -> vektorkæde åben 11 MODULO E996 RA er en modulo akse. Måleområdet indeholder \$MA_MODULO_RANGE_START, \$MA_MODULO_RANGE_START skal være en måleposition 12 MODULO E996 RA er en modulo akse. Måleområdet indeholder \$MA_MODULO_RANGE_START, vinkel mellem målepunkter skal være en divisor for \$MA_MODULO_RANGE 14 MD11160 Berettigelse til at skrive en kinematisk kæde er ikke tilstrækkelig 15 E996_FILE Den aktive kompensationsfil passer ikke til den aktive transformation.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61020 [Kanal %1:] Sætning %2: bearbejdning med aktiv TRANSMIT/TRACYL ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61021 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 værdi for høj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Ved målecyclusser:
- Korrigér den viste parameter i målecyclusmasken eller i målecyclusinterfacet.
Ved CYCLE63 og trochoidal fræsning:
- Stigningsvinkel CMAX skal være mindre eller lig med 80° under skrubbearbejdningen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61022 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 værdi for lav

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

- Ved CYCLE63 og trochoidal fræsning:
- Stigningsvinkel CMIN skal være større eller lig med 10° under skrubbearbejdningen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61023 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 værdi skal være ulig nul

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61024 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 kontroller værdi

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kommer fejlmelding fra CYCLE9960:
Start/End RA1 :Indstillet måleområde svarer ikke til tilkørselsområdet (MD36100) for rundaksen.
Start/End RA2

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61025 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller værktøjsholderposition

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61026 [Kanal %1:] Blok %2: Cyklus med NC-funktion %4 kan ikke udføres!

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61027 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Underprogram %4 findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:	-Kontroller CYCLE62 kald -Kontroller, om de underprogrammer, der er angivet for CYCLE62-kaldet er i programlageret
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61028	[Kanal %1:] Blok %2: Konturnavnet %4 har for mange tegn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fejlmelding i forbindelse med konturkald: -brug et kortere konturnavn Fejlmelding i forbindelse med konturdrejning: -Strenglængderne for færdig-emne-konturens eller ræmnekonturens (hvis ræmnekontur) eller den aktuelle ræmnekonturs sti (hvis restbearbejdning) er for lange. -brug kortere biblioteks- eller konturnavne Fejlmelding i forbindelse med konturfræsning: -Strenglængderne for lomme-/ræmnekonturens eller økonturens stier er for lange. -brug kortere biblioteks- eller konturnavne
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61029	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Programnavn %4 for langt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- vælg et kortere programnavn
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61030	[Kanal %1:] Blok %2: Stien er ikke tilladt: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61031 [Kanal %1:] Blok %2: Stien blev ikke fundet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61032 [Kanal %1:] Blok %2: Filen blev ikke fundet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61033 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert filtype: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61034 [Kanal %1:] Blok %2: Filen er fyldt: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61035 [Kanal %1:] Blok %2: Filen anvendes: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61036 [Kanal %1:] Blok %2: NC-lagergrænsen er nået: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61037 [Kanal %1:] Blok %2: Ingen adgangsret til filen: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61038 [Kanal %1:] Blok %2: Anden filfejl: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61039 [Kanal %1:] Blok %2: Linien findes ikke: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61040 [Kanal %1:] Blok %2: Linien er længere en resultatvariablen: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61041 [Kanal %1:] Blok %2: Linieområdet for stort: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61042 [Kanal %1:] Blok %2: Programnavnet %4 er ugyldigt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Ved flerkanalssystemer må hovedprogrammets navn ikke ende med _Cxx (xx står for tallene)
Omdøb hovedprogrammet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61043 [Kanal %1:] Blok %2: Fejl under koordinatomregningen (%4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: 1: Typen er ikke specificeret
2: Fejl under værktøjsidentifikation
3: Målepunkt 1 findes ikke
4: Målepunkt 2 findes ikke
5: Målepunkt 3 findes ikke
6: Målepunkt 4 findes ikke
7: Der er intet referencepunkt
8: Ingen tilkørselsretning
9: Målepunkterne er ens
10: Alpha er forkert
11: Phi er forkert
12: Forkert tilkørselsretning
13: Rette linier overlapper ikke hinanden
14: Planerne findes ikke
15: Ingen eller forkert frame valgt
16: Der er ikke nok lager
17: Intern fejl

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61044 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ugyldigt/ugyldige tegn i filnavnet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fjern ugyldigt tegn fra filnavnet.
Gyldige tegn er: bogstaver, tal, understreg, skråstreg ved stinavn

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61045 [Kanal %1:] Blok %2: Jobliste blev ikke fundet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Den angivne jobliste er ikke fundet.
Kontroller joblistens navn og indhold.
Die Jobliste muss im gleichen Werkstück wie das Teileprogramm liegen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61046 [Kanal %1:] Blok %2: Hovedprogram ikke fundet i jobliste: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Hovedprogrammet blev ikke fundet i den tilhørende kanal i den angivne jobliste.
Kontroller joblistens navn og indhold.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61047 [Kanal %1:] Blok %2: Labelnavn %4 for lang

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - vælg et kortere label-navn

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61048 [Kanal %1:] Blok %2: Flerkanaldata ikke fundet i joblisten: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Flerkanaldata ikke fundet i joblisten.
Ret joblisten.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61049 [Kanal %1:] Blok %2: 1. spindel er ikke programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer 1. spindel i masken
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61050 [Kanal %1:] Blok %2: Spindel programmeret to gange

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den samme spindel blev programmeret to gange.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Lad den 2. spindel forblive tom eller programmer den.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61051 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]programnavn tildelt to gange

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det samme programnavn er tildelt to gange.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ved anvendelse af CYCLE952 må hovedprogrammets navn ikke være det samme som navnet i spåntagningsfilen (PRG) eller navnet på den opdaterede ræmnekontur (CONR). Bei Verwendung von CYCLE63, CYCLE64 darf der Name des Hauptprogramms nicht gleich dem Namen des zu generierenden Programms (PRG) sein.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61052 [Kanal %1:] Blok %2: Maksimal spindelhastighed for hovedspindlen er ikke indtastet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Hovedspindlens maksimale omdrejningstal blev ikke angivet
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast omdrejningstalgrænse i programoverskrift eller under indstillinger
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61053 [Kanal %1:] Blok %2: Maksimal hastighed for modspindlen er ikke indtastet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Modspindlens maksimale omdrejningstal blev ikke angivet.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast omdrejningstalgrænse i programoverskrift eller under indstillinger
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61054	[Kanal %1:] Blok %2: Programmer fra forskellige joblister startet: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er startet programmer fra forskellige joblister samtidigt. Dies ist nicht zulässig. Alle Programme müssen der gleichen Jobliste zugeordnet sein.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg den ønskede jobliste igen og genstart programmer.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61055	[Kanal %1:] Blok %2: Magasinpladsnummer for lille: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev anført et for lille magasinpladsnummer.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61056	[Kanal %1:] Blok %2: Magasinpladsnummer for stort: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev anført et for stort magasinpladsnummer.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61057	[Kanal %1:] Blok %2: Magasinpladsnummer er intet helt tal: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Magasinpladsnummeret skal være et helt tal.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61058 %[[Kanal %1:] Blok %2: %] Funktionen %4 er ikke frigivet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - CYCLE952: Funktionen balance cutting skal frigives med MD52218 \$MCS_FUNCTION_MASK_TURN, Bit6.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61059 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Værktøjsforvalg mislykkedes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: --

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61060 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Funktionen kræver værktøjsstyring

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: --

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61061 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Skalering uens i planet og dybden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61062 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Position akse %4 forkert programmeret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller aksens sidst programmerede position
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61063 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Værktøjet på magasinpladsen %4 er intet multitool

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en magasinplads og en multitoolplads. Der er dog intet multitool på magasinpladsen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer kun magasinpladsen (uden multitool).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61064 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ugyldig multitoolplads: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en multitoolplads, på hvilken multitoolet ikke er.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en gyldig multitoolplads.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61065 [Kanal %1:] Blok %2: En kanal, der er anført i joblisten, findes ikke: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev anført en ikke-eksisterende kanal i joblisten.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger joblisten
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61066 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Cyklus %4 kræver G-kode G70 eller G71

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Cyklus kræver G-kode G70 eller G71.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer G70 eller G71
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61067 [Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsspindel er i spindeldrift: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsspindlen skal være i aksedrift til aktiveringen af drejetransformationen. Den er dog i spindeldrift.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Bring værktøjsspindlen i aksedrift, før drejetransformationen kaldes (med SPOS eller M70).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61068 [Kanal %1:] Blok %2: Cyklus kræver G-kode: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Forkert G-kode aktiv under cyklus kald.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Aktiver anført G-kode før cyklus kald. Der er evt. flere G-koder til udvalgt. Eksempel: Cyklus kræver G-kode: G70/G71
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61069 [Kanal %1:] Blok %2: Akse ikke referenceret %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der kræves en referenceret akse i cyklussen, men der blev ikke registreret en referenceret akse. Aksebenævneren angives muligvis i alarmteksten.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Referencer akse før cyklus kald.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61070 [Kanal %1:] blok %2: Forkert værktøjstype for udvalget "skaft"

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjet skal have en spids vinkel til udvalget "skaft".
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Brug udvalget "spids".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61071 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Option for EES mangler

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Kaldes et delprogram med EXTCALL uden EES, kan konturkaldet kun ske via "Konturnavn" eller "Labels". Dvs. konturkald via "Underprogram" eller "Labels i underprogram" er kun mulige med aktiv EES. Fejlmeldinger fra CYCLE996: Datablokken kan kun gemmes i den eksterne hukommelse, når optionen ESS er sat.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Programmer konturkald via "Konturnavne" eller "Labels" - Fejlmelding fra CYCLE996: Sæt optionen eller undlad at starte programmet fra den eksterne hukommelse
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61098 [Kanal %1:] Blok %2: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Denne alarm anvendes til forskellige formål. Se alarmteksten.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afhængig af alarmteksten
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61099 [Kanal %1:] Sætning %2: intern cyklusfejl (%4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61101 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Referencepunkt er forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Enten skal værdierne for referencepunktet (referenceplanet) og returplanet vælges forskelligt ved en inkrementel angivelse af dybden, eller der skal fastlægges en absolut værdi for dybden.
Ved en bearbejdning i området "Manuel maskine" skal følgende settingsparametre kontrolleres og tilpasses bearbejdningen:
SD 55260 \$SCS_MAJOG_SAFETY_CLEARANCE (værdi større end nul)
SD 55261 \$SCS_MAJOG_RELEASE_PLANE

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61102 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]ingen spindelretning programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Parameteren SDR (eller SDR i CYCLE840) skal programmeres.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61103 [Kanal %1:] Sætning %2: Antal borer er nul

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller parameteren NUM

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61104	[Kanal %1:] Sætning %2: konturbrud på noterne
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Forkert parametring af fræsebilledet i parametrene, som bestemmer noternes/langhullernes placering på cirklen samt disses form.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61105	[Kanal %1:] Sætning %2: Fræserradius for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Diameteren for den anvendte fræser er for stor til figuren, der skal fremstilles.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Enten skal der anvendes et værktøj med en mindre radius eller konturen skal ændres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61106	[Kanal %1:] Sætning %2: Antal eller afstand for cirkelelementer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Forkert parametring af NUM eller INDA, cirkelelementerne kan ikke placeres inden for en hel cirkel.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger parametringen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61107	[Kanal %1:] Sætning %2: Første boreddybde forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af boreddybden.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61108	[Kanal %1:] Blok %2: Ingen gyldige værdier for parameter radius og nedstiksdybde
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Parameteren for radius (_RAD1) og indstiksdybden (_DP1) til fastlæggelse af helix-banen for dybdepositioneringen blev angivet forkert.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Foretag en ændring af parameteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61109	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Parameter til fræseretning forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Parameterens værdi til fræseretningen (_CDIR) blev forkert angivet.
Afhjælpning:	- Foretag en ændring af fræseretningen - Ved en lommebearbejdning (CYCLE63) skal den valgte fræseretning svare til fræseretningen fra centreringen/forboringen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61110	[Kanal %1:] Blok %2: Sletovermål på bunden er større end dybdeindstillingen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Slettillægget på bunden blev angivet som større end den maksimale dybdepositionering.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer enten slettillægget eller forstør dybdepositioneringen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61111	[Kanal %1:] Blok %2: Positioneringsbredde er større end værktøjsdiameteren
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den programmerede positioneringsbredde er større end diameteren på det aktive værktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Positioneringsbredden skal reduceres.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61112	[Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsradius negativ
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Radius for det aktive værktøj er negativ, dette er ikke tilladt.
Afhjælpning: Foretag en ændring af værktøjsradius.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61113 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter til hjørneradius for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Parameteren til hjørneradius (_CRAD) er angivet for stort.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Reducer hjørneradius
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61114 [Kanal %1:] Sætning %2: Bearbejdningsretning G41/G42 forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Fræserradiuskorrekturs G41/G42 bearbejdningsretning blev indstillet forkert.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Foretag en ændring af bearbejdningsretningen.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61115 [Kanal %1:] Sætning %2: Hen- eller tilbagegående modus (lige / cirkel / niveau / rum) forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Til- eller frakørselsmodussen til kontur er forkert defineret.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller parameteren _AS1 eller _AS2.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61116 [Kanal %1:] Sætning %2: Hen- eller tilbagegående vandring = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Til- eller frakørselsvejen er angivet med nul.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _LP1 eller _LP2.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61117 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aktiv værktøjsradius er mindre eller lig med nul

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Radius for det aktive værktøj er negativ eller nul.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Foretag en ændring af radius.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61118 [Kanal %1:] Sætning %2: længde eller bredde = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Fræsefladens længde eller bredde er ikke tilladt.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller parameteren _LENG og _WID.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61119 [Kanal %1:] Sætning %2: Nom. eller kerner diameter forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Den nom. eller indre diameter blev programmeret forkert.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller gevindets geometri.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61120 [Kanal %1:] Sætning %2: Gevindtype indv. / udv. ikke defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Gevindtypen (indre / ydre) blev ikke defineret.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.
Afhjælpning: Indre, ydre gevindtype skal angives.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61121 [Kanal %1:] Sætning %2: Antal tænder per skær mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev ikke indtastet en værdi for antallet af tænder pr. skær.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast antallet af tænder/skær for det aktive værktøj i værktøjslisten.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61122 [Kanal %1:] Sætning %2: Sikkerhedsafstand i niveauet forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Sikkerhedsafstand ikke negativ eller nul. Dette er ikke tilladt.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Definer sikkerhedsafstanden.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61123 [Kanal %1:] Sætning %2: CYCLE72 kan ikke simuleres

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61124 [Kanal %1:] Sætning %2: Positioneringsbredde er ikke programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Der skal altid programmeres en værdi for positioneringsbredden _MIDA under en aktiv simulering uden værktøj.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61125 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter teknologivalg forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren for teknologivalg (_TECHNO).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61126 [Kanal %1:] Sætning %2: Gevindlængde for kort

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer et ringere spindelomdrejningstal eller forøg referencepunktet (referenceplanet).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61127 [Kanal %1:] Sætning %2: Udvekslingsforholder i gevindets boreakse forkert defineret (maskindata)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller maskinparametrene 31050 og 31060 i boreaksens pågældende geartrin.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61128 [Kanal %1:] Sætning %2: Dykvinkel = 0 ved dykning med pendling eller Helix

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _STA2.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61129	[Kanal %1:] Sætning %2: lodret til- og frakørsel under konturfræsning kun tilladt med G40
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61130	[Kanal %1:] Blok %2: Positioner for parallelle akser kan ikke kompenseres. Ingen værktøjsreference fastlagt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61131	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter _GEO forkert, _GEO=%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61132	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter parallel akse forkert, kontroller værdier for parameter ABS/INK parallel akse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61133	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter 3. parallel akse forkert, kontroller aksenavn eller GUD _SCW_N[]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61134	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter rundakse forkert, kontroller værdier for parameter ABS/INK rundakse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61135	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter for rækkefølge til tilkørsel af mål forkert: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61136	[Kanal %1:] Blok %2: Ingen 3. geometriakse fastlagt i GUD _SCW_N[]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61137	[Kanal %1:] Blok %2: Svingning og cyklus af parallelle akser udelukker hinanden pga. værktøjsreference \$P_WPFRAME
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61138	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 forkert defineret ved værktøjsovervågning i cykler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61139	[Kanal %1:] Blok %2: Fejl i funktionen værktøjsovervågning i cykler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61140	[Kanal %1:] Blok %2: Hovedspindlen er ikke justeret korrekt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller hovedspindlens idriftsættelse. Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61141	[Kanal %1:] Blok %2: Hovedspindlens C-akse er ikke korrekt justeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller idriftsættelsen af hovedspindlens C-akse. Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61142	[Kanal %1:] Blok %2: Modspindlen er ikke korrekt justeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller modspindlens idriftsættelse. Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61143	[Kanal %1:] Blok %2: Modspindlens C-akse er ikke korrekt justeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller idriftsættelsen af modspindlens C-akse. Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61144	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsspindlen er ikke korrekt justeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjsspindlens idriftsættelse. Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61145 [Kanal %1:] Blok %2: Modspindlens lineære akse er ikke korrekt justeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller idriftsættelsen af modspindlens lineære akse.
Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61146 [Kanal %1:] Blok %2: B-aksen er ikke korrekt justeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller B-aksens idriftsættelse.
Kontroller maskinparametrene 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED og 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61147 [Kanal %1:] Blok %2: Transformation ikke aktiv: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Den anførte transformation er ikke aktiv.
Aktiver transformationsrecorden, før den anvendes.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61148 [Kanal %1:] Blok %2: Planets drejning er ikke muligt med et aktivt drejeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt et fræseværktøj i, før planet drejes.
Alarmen kan undertrykkes med SD 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61149 [Kanal %1:] Blok %2: Fræseværktøjet kan ikke positioneres, hvis der er et aktiv drejeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fræseværktøjerne kan ikke positioneres, hvis der er et aktiv drejeværktøj.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt et fræseværktøj i, før positioneringen fremkaldes.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61150 [Kanal %1:] Blok %2: Værktøj kan ikke justeres - fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Fejlkode:
A: kun nyt drejeplan tilladt, se parameteren _ST
B: Angle area >= 360 -> B-aksens vinkelområde <= 360 grader
C: Rotary axis vector V1 ulig 0 1 0 -> Rundaksevektor V1 skal rotere om Y
se idriftsættelse drejning CYCLE800
D: Rotary axis vector V2 -> rundaksevektor V2 skal dreje om X (1 0 0) eller om Z (0 0 1)
se idriftsættelse drejning CYCLE800
E: WCS ROT Y > 90 -> aktiv rotation for AKS om Y er >90 grader. -90 til +90 er tilladt
F: Er der ingen geometriakse Y -> sæt SD55221 bit5=1
G: Udgangsstilling defineret (\$TC_CARR37] HUNDREDETUSINDE-tegn -Z eller -X) -> sæt SD55221 bit5=1
se idriftsættelse drejning CYCLE800
H: Justering af værktøj, men aktivt plan ikke G18
I: 1.Der er ingen teknologidata (MD52200=1) og ingen Y-akse -> spejling ikke tilladt
J: 1. Teknologi drejning (MD52200=1) og ingen Y-akse -> drejning om Y ikke muligt
K: Teknologi slibning (MD52200=3) og justering af værktøj -> sæt SD55221 bit5 = 1
L: Teknologi slibning (MD52200=3) og justering af værktøj -> sæt MD20186 = 1

61151 [Kanal %1:] Blok %2: Værktøj kan ikke placeres - fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Fejlårsager:
1.fejlkode = A -> kun nyt drejeplan additivt tilladt, se parameteren _ST

61152 [Kanal %1:] Blok %2: B-aksekinematik (drejeteknologi) ikke eller forkert indstillet i IBN drejning - fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Fejlårsager:

1. fejlkode = A123 -> B-aksen under ShopTurn ingen automatisk rundakse (123 svarer til parameteren _TCBA)
2. fejlkode = B123 -> B-aksen ikke aktiveret i IDS drejning (kinematik)
(123 svarer til \$TC_CARR37[n], n ... drejeblokkens nummer)

61153 [Kanal %1:] Blok %2: Intet drejemodus 'rundakser direkte' muligt - fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Fejlkode:

A: intet værktøj eller intet skær (D1..) aktiv

B: drejning "nej" og drejning "direkte", drejeplan "additiv" ikke tilladt

C: indgangsværdi rundakse 1 er ikke i rasteret for Hirth-fortandingen

D: indgangsværdi rundakse 2 er ikke i rasteret for Hirth-fortandingen

E: drejning "direkte" programmeret i automatik, men IDS drejning er ikke indstillet (\$TC_CARR37 ENER < =2)

F: ROT ? G5.. Drejning kan indstilles NPF (G54..) aktiv, ikke tilladt
ROT ? SETFRAME drejning i basisreference aktiv, ikke tilladt
ROT ? CHBFRAME drejning i basis aktiv, ikke tilladt

G: WPFRAME ? drejemodus tillagt og translationer i emnereference (WPFRAME) ikke tilladt

H: X0,Y0,Z0 ulig 0 drejemodus tillagt og translationer før drejning ikke tilladt
se parameter S_ST 1. decimaltal

I: Drejebænk og udgangsstilling -X eller -Z ikke mulig i G18

J: Drejebænk og udgangsstilling -X eller -Z og modspindel spejlet omkring Z

K: Drejebænk og udgangsstilling -Z og G19 ikke tilladt

Udgangsstilling, se idriftsættelse drejning CYCLE800

Henvielse til fejlkode F,G,H:

Drejes og forskydes AKS direkte før programmeringen af drejning og drejeplan additivt, udgives alarm 61153 med fejlkode F, G eller H, for at forhindre en ugyldig blanding af frameoperationer og direkte maskinpositioner.

Alternativt kan bearbejdningsprogrammet med drejning programmeres aksevist og drejeplan ny eller additivt, eller med drejning og drejeplan på ny.

61154 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Slutdybde forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Slutdybden kan kun indtastes absolut eller inkrementel

61155 [Kanal %1:] Blok %2: Enhed til niveaupositionering forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Planpositioneringens enhed er kun mulig i mm eller % af værktøjsdiametere

61156 [Kanal %1:] Blok %2: Dydeberegning forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Dydeberegning kun mulig med SDIS eller uden SDIS

61157	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Referencepunkt forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	- Kontroller referencepunktet i masken, indtastning kun mulig -X, i midten eller +X - Under kalibreringen af tilspændingsaksens længde i JOG kan to årsager medføre denne alarm: 1. Referencestykkets længde blev programmeret forkert i parametereringsmasken. 2. Arbejdsstykkemåletasterens længde i tilspændingsaksen er forkert indføjet i værktøjsdataene.
61158	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningsniveau forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller bearbejdningsplanet (G17, G18 eller G19) sammen med parameteren _DMODE
61159	[Kanal %1:] blok %2: Bearbejdningsniveau ved cykluskald er ikke det samme som i positionsmønsteret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Tilpas bearbejdningsplanet ved cykluskald til bearbejdningsplanet i positionsmønsteret.
61160	[Kanal %1:] Blok %2: Restmateriale til overs, reducer niveaupositionering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Reducer planpositioneringen eller notbredden eller anvend en fræser med en større diameter
61161	[Kanal %1:] Blok %2: Diameter på centrering eller værktøjsparameter (diameter, spidsvinkel) er forkerte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	- Centreringens diameter med det aktive værktøjs spidsvinkel er ikke mulig - Indtastet arbejdsstykkediameter, værktøjsdiameter eller værktøjets spidsvinkel forkert - Værktøjets diameter skal kun indtastes, hvis der skal centreres til arbejdsstykkediameteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61162	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsparameter diameter eller spidsvinkel forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	- Værktøjsparameteren diameter eller spidsvinkel skal være større end nul - Spidsvinklen skal være mindre end 180°
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61163	[Kanal %1:] Sætning %2: Positioneringsbredde i niveauet for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	--
61164	[Kanal %1:] Blok %2: Transformationen har en forkert type: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Transformationen har den forkerte type. Korriger transformationens oprettelse.
61165	[Kanal %1:] Blok %2: Transformationen er forkert oprettet: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Transformationen er forkert oprettet. Korriger transformationens oprettelse.
61166	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller maskinparameteren: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Maskinparameteren skal kontrolleres. Tilpas maskinparameterens indstilling.
61167	[Kanal %1:] Blok %2: Transformationen er ikke oprettet eller ikke aktiv: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Den anførte transformation er ikke oprettet eller er ikke aktiv. Opret eller aktiver transformationen.
61168	[Kanal %1:] Blok %2: Forkert bearbejdningsniveau: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Bearbejdningsniveauet er forkert. Programmer det rigtige bearbejdningsniveau.
61169	[Kanal %1:] Blok %2: Spindel forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en forkert spindel.
Afhjælpning:	Foretag en ændring i spindelvalget.
61170	[Kanal %1:] Blok %2: Forkert blokplan (%4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev anvendt et ugyldigt blokplan.
Afhjælpning:	Anvend et gyldigt blokplan. Blokplanene må kun anvendes i stigende rækkefølge.

61171 [Kanal %1:] Blok %2: Blokplan anvendt to gange (%4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Samme blokplan blev anvendt to gange.

Afhjælpning: Saml kun blokkene i stigende rækkefølge.

61172 [Kanal %1:] Blok %2: Spindelblokke må ikke samles

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Du har anvendt spindler i flere samlede blokke.

Afhjælpning: Anvend kun en spindel i et blokplan ved samlede blokke.

61173 [Kanal %1:] Blok %2: Den ekstra tilkørselskode kun mulig i en blok med spindel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den ekstra tilkørselskode kan kun anvendes i en blok med spindel.

Afhjælpning: Anvend en blok med spindel.

61174 [Kanal %1:] Blok %2: Justering af fræseværktøj ikke muligt med aktivt drejeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det er ikke muligt at justere fræseværktøjer med et aktivt drejeværktøj.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt en fræseværktøj i, før justeringen iværksættes.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61175 [Kanal %1:] Blok %2: Åbningsvinkel programmeret for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Tekstens åbningsvinkel er for lille i graveringscyklussen (_DF). Dvs. gravingsteksten passer ikke i den anførte vinkel.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast en større åbningsvinkel.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61176 [Kanal %1:] Blok %2: Tekstlængde programmeret for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Tekstlængden er for lille i graveringscyklussen (_DF). Dvs. gravingsteksten er længere end den anførte tekstlængde.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast en større tekstlængde.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61177	[Kanal %1:] Blok %2: polær tekstlængde større end 360 grader
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den polære tekstlængde må ikke være større end 360 grader i graveringscyklussen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast en mindre tekstlængde.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61178	[Kanal %1:] Blok %2: code page eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den angivne codepage understøttes ikke af cyklussen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvende code 1252.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61179	[Kanal %1:] Blok %2: tegn eksisterer ikke, nr.: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %4 = Tegnummer
Forklaring:	Et tegn, der er angivet i gravingsteksten, kan ikke fræses.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast et andet tegn.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61180	[Kanal %1:] Blok %2: Svingblok ikke tildelt et navn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Selv om der er flere drejeblokke, blev der ikke tildelt et entydigt navn.
Afhjælpning:	Indtast et entydigt navn for drejeblokken (\$TC_CARR34[n]), hvis maskinparameteren 18088\$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER er >1

61181	[Kanal %1:] Blok %2: NCK-software utilstrækkelig til funktionen svingning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Drejning er ikke mulig med den aktuelle NCK-softwareversion.
Afhjælpning:	Opgrader NCK-softwarestand til mindst NCK 75.00.
61182	[Kanal %1:] Sætning %2: Navnet for svingrecord ukendt: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Drejeblokkens navn er ukendt.
Afhjælpning:	Kontroller drejeblokkens navn \$TC_CARR34[n].
61183	[Kanal %1:] Blok %2: Svingning CYCLE800: Parameter frikørselsmodus uden for værdiområdet: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Frikørselsmodusens (_FR) værdi ligger uden for det gyldige område.
Afhjælpning:	Svingning CYCLE800: Kontroller overgivelsesparameter _FR. Værdiområde 0 til 8
61184	[Kanal %1:] Sætning %2: Med de aktuelle indgangsvinkelværdier ingen løsning mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Fladen, der er defineret med indtastningsvinklen, kan ikke bearbejdes med maskinen.
Afhjælpning:	-Kontroller den indtastede vinkel for drejningen i bearbejdningsplanet: %4 -Parameteren _MODE kodning forkert, f.eks. drejning aksevis YXY
61185	[Kanal %1:] Blok %2: Rundaksernes vinkelområder ugyldige i svingblokken: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Rundaksernes vinkelområde er ikke gyldigt. Kontroller idriftsættelsen af drejningen CYCLE800. Parameter \$TC_CARR30[n] til \$TC_CARR33[n] n nummer på drejeblokken Eksempel: Rundakse 1 modulo 360 grader -> \$TC_CARR30[n]=0 \$TC_CARR32[n]=360
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller idriftsættelsen af drejecyklus CYCLE800.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61186	[Kanal %1:] Blok %2: Rundaksevektorer ugyldige --> kontroller idriftsættelse svingning CYCLE800
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ingen eller forkert postering af rundaksevektoren V1 eller V2.

Afhjælpning: Kontroller idriftsættelsen af drejningen CYCLE800
 Rundaksevektor V1xyz: Kontroller \$TC_CARR7[n], \$TC_CARR8[n], \$TC_CARR9[n]
 Rundaksevektor V2xyz: Kontroller \$TC_CARR10[n], \$TC_CARR11[n], \$TC_CARR12[n]
 Hvis 2. rundakse ikke findes (\$TC_CARR35[n]=""), kan V2xyz=0
 n nummer for drejeblokken

61187 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller idriftsættelse svingcyklus CYCLE800 - fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Fejlkode: Se aktuelle henvisninger om softwareversionen cykler siemensd.txt

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61188 [Kanal %1:] Blok %2: Intet aksenavn for rundakse 1 fastlagt -> kontroller idriftsættelse svingning CYCLE800

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der er ikke angivet et aksenavn for rundakse 1.

Afhjælpning: Kontroller idriftsættelsen af drejningen CYCLE800
 Aksnavn rundakse 1, se parameteren \$TC_CARR35[n] n nummer for drejeblokken

61189 [Kanal %1:] Blok %2: Svingning direkte: Ugyldige rundaksepositioner: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Svingning direkte: Kontroller rundaksernes indtastede værdier.

Afhjælpning: Svingmodus direkte: Kontroller rundaksernes indtastede værdier eller idriftsættelse af drejning CYCLE800
 Kontroller rundaksernes vinkelområde i drejeblokken:
 Rundakse 1: \$TC_CARR30[n], \$TC_CARR32[n]
 Rundakse 2: \$TC_CARR31[n], \$TC_CARR33[n]
 Er værdierne indføjet for rundaksernes nulpunktforskydning (NPF) og maskinparameteren MD21186=0:
 Værdi i NPF for rundaksen svarer ikke til vinkelområdet for rundakse 1 eller 2
 Værdi i NPF for rundaksen plus inputværdi svarer ikke til vinkelområdet for rundakse 1 eller 2
 Henvisning: For moduloakser tillægges inputværdien direkte i moduloområdet under drejning
 Eksempel: Vinkelområde rundakse modulo 0 til 360 inputværdi=-21 rundaksen kører til 339 grader

61190 [Kanal %1:] Blok %2: Ingen frikørsel før svingning muligt -> fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning:	Når Toolcarrier er aktiv, kontroller idriftsættelsen af drejningen CYCLE800. Parameter \$TC_CARR37[n] 7. og 8. decimaltal Drejeblokkens n nummer Når drejeværktøjet justeres til fræse-drejebænken (transformation på basis af en kinematisk kæde) aktiv, kontroller parameter \$NT_IDENT[n,0] 7. og 8. decimaltal (n=transformationsnavn) Fejlkode: A: Frikørsel Z ikke indstillet B: Frikørsel Z XY ikke indstillet C: Frikørsel i værktøjsretning maksimal ikke indstillet D: Frikørsel i værktøjsretning inkrementel ikke indstillet E: Frikørsel i værktøjsretning: NC-funktionen CALCPOSI melder fejl Ved funktion CALCPOSI skal akserne være referenceret. Kontroller maskinparameter MD20700. F: Frikørsel i værktøjsretning : Der er ingen værktøjsakse Manglende geometriakse (værktøjsakse) Z ved G17, Y ved G18 eller X ved G19 G: Frikørsel i værktøjsretning maksimal: Negativ frikørselsvej H: Frikørsel i værktøjsretning inkrementel: Negativ frikørselsvej ikke tilladt I: Frikørsel idriftsættelse drejning CYCLE800 ikke indstillet J: Frikørsel i værktøjsretning ikke tilladt, da aktuelt AKS spejles. Toolcarrier aktiv K: Frikørsel og drejning plan og transformation på basis af kinematisk kæde aktiv Frikørsel med transformation kun under justering af drejeværktøj aktiv L: Frikørsel i værktøjsretning og justering af værktøj kun tilladt med SD42954 \$SC_TOOL_ORI_CONST_M=0 Transformation på basis af kinematisk kæde aktiv M: Frikørsel i værktøjsretning og justering af værktøj kun tilladt med SD42956 \$SC_TOOL_ORI_CONST_T=0 Transformation på basis af kinematisk kæde aktiv N: Frikørsel i værktøjsretning og drejning af plan mod modspindel ikke muligt Drejebænk med aktiv toolcarrier og udgangsstilling -X (se idriftsættelse drejning) O: Frikørsel i værktøjsretning og justering af plan mod modspindel ikke muligt P: Frikørsel i værktøjsretning i G18 mod modspindel ikke muligt Q: Frikørsel i værktøjsretning ikke tilladt, da aktuelt AKS spejles Justering af drejeværktøj til fræse-drejebænken (transformation på basis af en kinematisk kæde) aktiv R: Frikørsel i værktøjsretning ved justering af værktøj ikke muligt Justering af drejeværktøj til fræse-drejebænken (transformation på basis af en kinematisk kæde) aktiv
---------------------	--

61191 [Kanal %1:] Blok %2: Flerakse-transformation ikke indstillet. Fejlkode: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fejlkode: Nummer eller parameternavn for flerakse-transformationen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61192 [Kanal %1:] Blok %2: Yderligere flerakse-transformationer ikke indstillet. Fejlkode: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fejlkode: Numer eller parameternavn for flerakse-transformationen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61193 [Kanal %1:] Sætning %2: option kompressor ikke justeret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	-
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61194 [Kanal %1:] Sætning %2: option spline-interpolation ikke justeret

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	-
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61195 [Kanal %1:] Blok %2: Justering af drejeværktøj kun muligt med et aktivt drejeværktøj

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Justering af drejeværktøj er kun muligt med et aktivt drejeværktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Sæt et drejeværktøj i, før justeringen iværksættes.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61196 [Kanal %1:] Blok %2: Ingen svingning i JOG -> flerakse-transformationer og TCARR aktiveret på samme tid

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Flerakse-transformationerne (TRAORI) og toolcarrier (TCARR) aktiveret på samme tid.

Afhjælpning: Deaktivering af flerakse-transformation med TRAFOOF
eller deaktivering af toolcarrier (TCARR) med CYCLE800()

61197 [Kanal %1:] Blok %2: Svingning niveau ikke tilladt -> fejlkode %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fejlkode:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61198 [Kanal %1:] Blok %2: Svingning med kinematisk kæde -> fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: -

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61199 [Kanal %1:] Blok %2: Svingning værktøj ikke tilladt -> fejlkode %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fejlen udgives også, når der ikke er en drejerecord aktiv og kun orientering af værktøj er programmeret.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Før orienteringen skal der udføres et CYCLE800 kald med en gyldig drejerecord.
Fejlkode:

A: Orientering af værktøj og veksling af drejeblok er ikke tilladt

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61200 [Kanal %1:] Sætning %2: for mange elementer i bearbejdningsblokken

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Bearbejdningsblokken indeholder for mange elementer.

Afhjælpning: Kontroller bearbejdningsblokken, slet evt. elementer.

61201 [Kanal %1:] Sætning %2: Forkert rækkefølge i bearbejdningsblokken

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:	Elementernes rækkefølge i bearbejdningsblokken er ikke gyldig.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Sorter rækkefølgen i bearbejdningsblokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61202	[Kanal %1:] Sætning %2: ingen teknologicyklus
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke programmeret en teknologicyklus i bearbejdningsblokken.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en teknologiblok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61203	[Kanal %1:] Sætning %2: ingen positionscyklus
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke programmeret en positionscyklus i bearbejdningsblokken.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en positionsblok.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61204	[Kanal %1:] Sætning %2: Teknologicyklus ukendt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den anførte teknologicyklus i bearbejdningsblokken er ukendt.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Slet teknologiblokken, og programmer den igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61205	[Kanal %1:] Sætning %2: Positionscyklus ukendt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den anførte positionscyklus i bearbejdningsblokken er ukendt.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Slet positionsblokken, og programmer den igen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61206	[Kanal %1:] Blok %2: Synkronisering kun mulig, hvis der anvendes en jobliste
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Synkronisering med et modspindelskridt i en anden kanal er kun mulig, når der anvendes en jobliste.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opret jobliste og tilføj programmer for de enkelte kanaler.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61207	[Kanal %1:] Blok %2: Intet modspindelskridt til synkronisering fundet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I kanalen er der ikke fundet nogen modspindelskridt, som denne kanal kunne bruge til synkronisering.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller programmet. Slet skridt til synkronisering, hvis der ikke længere er brug for det.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61208	[Kanal %1:] Blok %2: Parametre til hovedspindelmøtrikken programmeres i spindelmøtrikdataene
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Parametrene for hovedspindelmøtrik i spindelmøtrikdataene er ikke tildelt.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Angiv parametrene ZCn, ZSn og ZEn i masken "Parameter" > "Settingparameter" > "Spindelmøtrikdata".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61209	[Kanal %1:] Blok %2: Modspindeltrinnet er programmeret i flere kanaler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Modspindeltrinnet må kun programmeres i en kanal.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Trinet "Modspindel: Synkronisering" skal anvendes i andre kanaler.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61210 [Kanal %1:] Sætning %2: Sætningssøgning-element ikke fundet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Elementet, der er angivet til bloksøgningen, findes ikke.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag bloksøgningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61211 [Kanal %1:] Sætning %2: Absolut reference mangler

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev angivet et inkrement, den absolutte referende kendes dog ikke.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en absolut position, før inkrementelle angivelser anvendes.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61212 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Forkert værktøjstype

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjstypen passer ikke til bearbejdningen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg en ny værktøjstype.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61213 [Kanal %1:] Sætning %2: cirkelradius for lille

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den programmerede radius er for lille.
Afhjælpning:	Korriger cirkelradius, midtpunkt eller slutpunkt.

61214	[Kanal %1:] Sætning %2: Ingen stigning programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke indtastet en gevind-/helixstigning.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en stigning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61215	[Kanal %1:] Sætning %2: Råmål forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Kontroller råarbejdsstykketappen. Råarbejdsstykketappen skal være større end færdigarbejdsstykketappen.
Afhjælpning:	Kontroller parametrene _AP1 og _AP2
61216	%[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Tilspænding/tand kun mulig med fræseværktøj
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Tilspænding pr. tand er kun mulig med fræseværktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indstil evt. en anden tilspændingstype.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61217	[Kanal %1:] Sætning %2: Skærehastighed ved værktøjsradius 0 programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	For at kunne arbejde med skærehastigheden, skal værktøjsradius være indtastet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast værdien for skærehastigheden.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61218	[Kanal %1:] Sætning %2: Tilspænding programmeret, men antal tænder er nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Ved en tilspænding pr. tand skal antallet af tænder være indtastet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast antallet af tænder på fræseværktøjet i menuen "værktøjsliste".
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61219 [Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsradius for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Værktøjsradius er for stor til bearbejdningen.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et passende værktøj.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61220 [Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsradius for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Værktøjsradiussen for bearbejdningen er for lille.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et passende værktøj.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61221 [Kanal %1:] Sætning %2: intet aktivt værktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Der er intet værktøj aktivt.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg et passende værktøj.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61222 [Kanal %1:] Sætning %2: Niveautildeling større end værktøjets diameter

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Planpositioneringen må ikke være større end værktøjsdiameteren.
Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Forring planpositioneringen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61223 [Kanal %1:] Sætning %2: Henadgående vandring for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Tilkørselsvejen må ikke være mindre end nul.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast en større værdi for tilkørselsvejen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61224 [Kanal %1:] Sætning %2: Vandring for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Frakørselsvejen må ikke være mindre end nul.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast en større værdi for frakørselsvejen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61225 [Kanal %1:] Sætning %2: Svingrecord ukendt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev forsøgt adgang til en ikke defineret drejeblok.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg en anden drejeblok eller definer en ny drejeblok.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61226 [Kanal %1:] Sætning %2: Hoved kan ikke udskiftes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Parameteren "drejeblokveksel" står på "nej". Der blev alligevel forsøgt, at veksle H-/V-hovedet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Stil parameteren "drejeblokveksel" i idriftsættelsesmasken "Rundakser" på "automatisk" eller "manuel".

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61227	[Kanal %1:] Blok %2: Målpositionen kan ikke nås: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Tilkørselsbevægelsens målposition ligger uden for softwareendestopet. Denne situation kan opstå som følge af svingning eller koordinatdrejninger.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Hvis muligt, læg returplanet lavere. Vælg en alternativ løsning under svingningen (retning +/-), eller opspænd arbejdsstykket på en anden måde.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61228	[Kanal %1:] Blok %2: Returplanet ikke nået under drejningen med H-/V-hovedet pga. softwareendestopafbrydere
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Returplanet ikke nået!
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger returplanet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61229	[Kanal %1:] Blok %2: Det ydre returplan skal være større end det indre returplan
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det ydre returplan skal være større end det indre returplan.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger returplanerne.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61230	[Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsmåletaster diameter for lille
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsmåletasteren er ikke korrekt kalibreret.
Afhjælpning:	840D sl - til SW 1.x :: Kontroller følgende variabler i datamodulet GUD7: E_MESS_MT_DR[n] eller E_MESS_MT_DL[n] for måletaster n+1 840D sl/828D - fra SW 2.5: Kontroller følgende maskin- eller settingparameter: 51780 \$MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231	[Kanal %1:] Sætning %2: ShopMill-programmet %4 kan ikke udføres, da ikke testet af ShopMill
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %4 = Programnavn
Forklaring:	Før et ShopMill-program kan udføres, skal det testes af ShopMill.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmet skal først simuleres i ShopMill eller indlæses af ShopMill i modus "Maskine auto".
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61232	[Kanal %1:] Sætning %2: Isætning af magasinværktøj ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I et H-/V-hoved, i hvilket værktøjet kun kan isættes manuelt, må der kun isættes håndværktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Isæt håndværktøjet i H-/V-hovedet eller stil parameteren "Værktøjsveksel" i idriftsættelsesmasken "rundakser" på "automatisk".
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61233	[Kanal %1:] Sætning %2: Gevindskråning forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Vinklen på gevindets stigning blev angivet for stort eller for lille.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller gevindets geometri.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61234	[Kanal %1:] Sætning %2: ShopMill-underprogrammet %4 kan ikke udføres, da ikke testet af ShopMill
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %4 = Underprogramnavn
Forklaring:	Før et ShopMill-underprogram kan udføres, skal det testes af ShopMill.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Underprogrammet skal først simuleres i ShopMill eller indlæses af ShopMill i modus "Maskine auto".
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61235	[Kanal %1:] Sætning %2: ShopTurn-programmet %4 kan ikke udføres, da ikke testet af ShopTurn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %4 = Programnavn
Forklaring:	Før et ShopTurn-program kan udføres, skal det testes af ShopTurn.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmet skal først simuleres i ShopTurn eller indlæses af ShopTurn i modus "Maskine auto".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61236	[Kanal %1:] Sætning %2: ShopTurn-underprogrammet %4 kan ikke udføres, da ikke testet af ShopTurn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %4 = Underprogramnavn
Forklaring:	Før et ShopTurn-underprogram kan udføres, skal det testes af ShopTurn.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Underprogrammet skal først simuleres i ShopTurn eller indlæses af ShopTurn i modus "Maskine auto".
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61237	[Kanal %1:] Sætning %2: Tilbagetrækningsretning ukendt. Værktøj trækkes manuelt tilbage!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjet står i returområdet og det vides ikke, i hvilken retning der må køres ud.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kør værktøjet manuelt ud af det returområde, der er defineret i programhovedet og genstart programmet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61238	[Kanal %1:] Sætning %2: Bearbejdningsretning ukendt!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det vides ikke, i hvilken retning den næste bearbejdning finder sted.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt den lokale Siemens afdeling.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61239	[Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsskiftepunkt ligger i tilbagetrækningsområde!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsvekselpunktet skal ligge så meget uden for returområdet, at intet værktøj rager ind i returområdet, når revolverhovedet drejes.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast et andet værktøjvekselpunkt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61240	%[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Forkert tilspænding
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Tilspændingstypen er ikke mulig for denne bearbejdning.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller tilspændingstypen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61241	[Kanal %1:] Sætning %2: Returplan for bearbejdningsretningen ikke defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	For den valgte bearbejdningsretning er der ikke defineret et returplan.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Definer det manglende returplan.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61242	[Kanal %1:] Sætning %2: Forkert bearbejdningsretning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Bearbejdningsretningen blev angivet forkert.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller den programmerede bearbejdningsretning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61243	[Kanal %1:] Sætning %2: Ret værktøjsskiftepunkt, værktøjsskær i tilbagetrækningsområde!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Værktøjsvekselpunktet skal ligge så meget uden for returområdet, at intet værktøj rager ind i returområdet, når revolverhovedet drejes.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast et andet værktøjsskiftepunkt.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61244	[Kanal %1:] Sætning %2: Ændring i gevindets stigning fører til en udefineret gevind
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Gevindretningen ændres af den indtastede gevindstigningsændring.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller gevindstigningsændringen og gevindets geometri.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61245	[Kanal %1:] Sætning %2: Bearbejdningsniveau passer ikke med det modale bearbejdningsniveau
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Bearbejdningsplanet svarer ikke til det modale bearbejdningsplan.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller bearbejdningsplanet.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61246	[Kanal %1:] Sætning %2: Sikkerhedsafstand for ringe
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Sikkerhedsafstanden er for lille til bearbejdningen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Forøg sikkerhedsafstanden.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61247 [Kanal %1:] Sætning %2: Råemneradius for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Råarbejdsstykkeradiusen er for lille til bearbejdningen.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Forstør råarbejdsstykkeradiusen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61248 [Kanal %1:] Sætning %2: Positionering for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Positioneringen er for ringe til bearbejdningen.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Forøg positioneringen.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61249 [Kanal %1:] Sætning %2: kanttal for ringe

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Kantantallet er for ringe.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Forøg kantantallet.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61250 [Kanal %1:] Sætning %2: Spændvidde/kantlængde for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nøglevidden/kantlængden er for ringe.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Forøg nøglevidden/kantlængden.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61251 [Kanal %1:] Sætning %2: Spændvidde/kantlængde for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nøglevidden/kantlængden er for stor.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer nøglevidden/kantlængden.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61252 [Kanal %1:] Sætning %2: Fase/radius for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fas/radius er for stor.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer fas/radius.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61253 [Kanal %1:] Sætning %2: ingen sletovermål programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev ikke indtastet et slettillæg.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer slettillægget.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61254 [Kanal %1:] Sætning %2: Fejl under kørsel til fast stop

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fejl under kørsel til fast stop.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Angiv en anden position Z1 under gribning af modspindlen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61255	[Kanal %1:] Sætning %2: Fejl under afstikning: Værktøjsbrud?
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Tapningen kunne ikke udføres helt. Der drejer sig muligvis om et værktøjsbrud.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61256	[Kanal %1:] Sætning %2: Spejling ved programstart ikke tilladt. Nulpunktforskydning fravælges!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Spejling er ikke tilladt ved programstart.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Deaktiver nulpunktforskydningen!
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61257	[Kanal %1:] Sætning %2: Idriftsætning modspindel ikke komplet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Modspindlens idriftsættelse er ikke fuldstændig.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	For modspindlen skal der sættes følgende maskin- og indstillingsdata: - MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE - SD55232 \$SCS_SUB_SPINDLE_REL_POS - SD55550 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_DIST - SD55551 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_FEED - SD55552 \$SCS_TURN_FIXED_STOP_FORCE
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61258	[Kanal %1:] Blok %2: Parameteren til modspindel møtrikken programmeres i spindel møtrikdataene
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Parameteren for modspindlens patron er ikke optaget i spindel møtrikdataene.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Angiv parametrene ZCn, ZSn og ZEn i masken "Parameter" > "Settingparameter" > "Spindel møtrikdata".

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61259 [Kanal %1:] Sætning %2: programmet indeholder nye bearbejdningstrin fra ShopMill %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%4 = ShopMill-version

Forklaring: Programmet er blevet oprettet med en nyere ShopMill-version end den foreliggende.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Slet bearbejdningstrinet og programmer evt. bearbejdningen anderledes.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61260 [Kanal %1:] Sætning %2: programmet indeholder nye bearbejdningstrin fra ShopTurn %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label
%4 = ShopTurn-version

Forklaring: Programmet er blevet oprettet med en nyere ShopTurn-version end den foreliggende.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Slet bearbejdningstrinet og programmer evt. bearbejdningen anderledes.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61261 [Kanal %1:] Sætning %2: midterforskydning for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Ekscentriciteten under en boring i midten er større end tilladt.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast en mindre ekscentricitet (\$SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61262 [Kanal %1:] Sætning %2: gevindstigning ikke mulig med valgt værktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Snittappens stigning svarer ikke til den programmerede gevindstigning.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend en sniption med den programmerede stigning.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61263 [Kanal %1:] Sætning %2: sammenkædede ShopMill-programrecords i underpro. ikke tilladt til pos.mønster

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Indlæses et underprogram ud fra et positionsmønster, må underprogrammet ikke selv indeholde positionsmønstre.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer bearbejdningen på en anden måde.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61264 [Kanal %1:] Sætning %2: sammenkædede ShopTurn programrecords i underpro. ikke tilladt til pos.mønster

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Indlæses et underprogram ud fra et positionsmønster, må underprogrammet ikke selv indeholde positionsmønstre.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer bearbejdningen på en anden måde.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61265 [Kanal %1:] Blok %2: for mange begrænsninger, anvend firkantlomme

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der kan maksimalt indgrænses 3 sider under en planfræsning.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend en lommecyklus.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61266 [Kanal %1:] Sætning %2: bearbejdningsretning ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under en planfræsning svarer indgrænsningerne og bearbejdningsretningen ikke til hinanden.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg en anden bearbejdningsretning.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61267 [Kanal %1:] Sætning %2: plantilspænding for stor, der er resterende hjørner

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under planfræsningen må planpositioneringen maksimalt udgøre 85 %.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg en mindre planpositionering, da der ellers er resterende hjørner tilovers.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61268 [Kanal %1:] Blok %2: bearbejdningsretning ikke tilladt, resthjørner bliver stående

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Bearbejdningsretningen passer ikke til de valgte indgrænsninger under en planfræsning.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Bearbejdningsretningen skal vælges, så den passer til indgrænsningerne.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61269 [Kanal %1:] Blok %2: ekstern værktøjsdiameter for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Værktøjet er forkert defineret.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller vinkel og diameter for det anvendte værktøj.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61270 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]fasbredde for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fasbredden blev valgt for lille.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Forstør fasbredden.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61271 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fasbredde større end værktøjsradius

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Fasbredden er større end værktøjsradiusen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend et større værktøj.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61272 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]nedstiksdybde for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nedstiksvinklen er for lille under anfasning.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Forstør nedstiksdybden.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61273 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]nedstiksdybde for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nedstiksvinklen er for stor under anfasning.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Reducer nedstiksdybden.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61274 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]ugyldig værktøjsvinkel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Værktøjsvinklen er ikke gyldig.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller værktøjsvinklen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61275	[Kanal %1:] Sætning %2: målpunkt beskadiger softwaregrænseafbryder
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Målpunktet ligger uden for softwareendestoppet under en drejning.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg et andet returplan eller kør hen til et bedre mellempunkt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61276	[Kanal %1:] Blok %2: ved begrænsninger kræves der ekst. værktøjsdiameter
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den ydre værktøjsdiameter er påkrævet ved indgrænsninger.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast den ydre værktøjsdiameter.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61277	[Kanal %1:] Blok %2: værktøjsdiameter større end begrænsningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Den ydre værktøjsdiameter er større end indgrænsningen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend et mindre værktøj.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61278	[Kanal %1:] Blok %2: er værktøjsvinkel større end 90°, skal begge værktøjsdiameter være ens
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Begge værktøjsdiameter skal være ens ved værktøjsvinkler på mere end 90°.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Korriger værktøjsvinklen eller værktøjsdiameteren.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61279 [Kanal %1:] Blok %2: er værktøjsvinkel lig med 90°, skal begge værktøjsdiameter være ens

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Begge værktøjsdiameter skal være ens ved værktøjsvinkler lig med 90°.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger værktøjsvinklen eller værktøjsdiameteren.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61280 [Kanal %1:] Blok %2: %4-spejling mangler i nulpunktforskydningen for modspindlen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nulpunktforskydningen for modspindelbearbejdningen har ingen Z-spejling.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg en Z-spejling for den anvendte nulpunktforskydning.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61281 [Kanal %1:] Blok %2: Startpunktet for bearbejdningen ligger uden for returplanet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Bearbejdningens startpunkt ligger uden for returplanerne.
Den fås ud fra den programmerede geometri plus sikkerhedsafstanden i den valgte bearbejdningsretning.
Det beregnede punkt skal ligge inden for returområdet, så en sikker tilkørsel garanteres.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tilpas returplanerne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61282 [Kanal %1:] Blok %2: Slutpunktet for bearbejdningen ligger uden for returplanet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Bearbejdningens slutpunkt ligger uden for returplanerne.
Den beregnes internt (afhængigt af den valgte bearbejdningsstrategi).

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Tilpas returplanerne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61283	[Kanal %1:] Blok %2: Direkte tilkørsel ikke mulig, da værktøjsskift nødvendig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Efter en bloksøgning skal en position nås med en direkte tilkørsel, men der kræves en værktøjsveksel forinden.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør først værktøjsvekslingen manuelt, genstart så bloksøgningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61284	[Kanal %1:] Blok %2: Startpunktet kan ikke tilkøres uden kollisioner. Forpositioner værktøjet manuelt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Startpunktet kan ikke tilkøres uden kollision.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Forpositioner værktøjet manuelt.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61285	[Kanal %1:] Blok %2: Parkeringspositionen ligger under returplanet XRA
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Parkeringspositionen ligger uden for returplanet XRA.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fastlæg parkeringspositionen med returplanet XRA.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61286	[Kanal %1:] Blok %2: Bearbejdning ikke mulig, kontroller værktøjvinkel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Bearbejdningen kan ikke finde sted med det anførte værktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend et passende værktøj.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61287 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ingen masterspindel aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der er ingen masterspindel aktiv.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Aktiver masterspindlen (maskinparameteren 20090).

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61288 [Kanal %1:] Blok %2: Hovedspindel er ikke indstillet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil hovedspindlen i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61289 [Kanal %1:] Blok %2: Modspindel er ikke indstillet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil modspindlen i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61290 [Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsspindel er ikke indstillet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: CYCLE210: Indstil værktøjsspindlen i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.
 Målecyklusser: Kontroller MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61291 [Kanal %1:] Blok %2: Modspindlens lineære akse er ikke indstillet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil den lineære akse i modspindlen i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61292 [Kanal %1:] Blok %2: B-aksen er ikke indstillet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil B-aksen i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61293 [Kanal %1:] Blok %2: Værktøj %4 har ingen spindelretning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg spindeldrejningsretning i værktøjslisten

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61294 [Kanal %1:] Blok %2: Aktiv radius/diameter indstilling svarer ikke til reset-indstillingen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indstil G-gruppen 29 (DIAMON, DIAMOF,...) før programstarten således, som den tilhørende reset-værdi.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61295 [Kanal %1:] Blok %2: Parameterens værdi 'Akserækkefølge' er ugyldig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger parameteren "Akserækkefølge" i masken

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61296 [Kanal %1:] Blok %2: Råemnet er forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Råemnet blev programmeret forkert.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Korriger råemnet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61297 [Kanal %1:] Blok %2: Reference for inkrementel returplan mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Returplanet kan kun angives inkrementelt, hvis råemnet indtastes.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Programmer returplanet absolut.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61298 [Kanal %1:] Blok %2: Nulpunktforskydningen for hovedspindlen er ikke indtastet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev ikke angivet en nulpunktforskydning for hovedspindlen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Angiv en nulpunktforskydning for hovedspindlen i programhovedet eller under indstillingerne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61299 [Kanal %1:] Blok %2: Nulpunktforskydningen for modspindlen er ikke indtastet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev ikke angivet en nulpunktforskydning for modspindlen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Angiv en nulpunktforskydning for modspindlen i programhovedet eller under indstillingerne.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61300 [Kanal %1:] Blok %2 Måletaster defekt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61301 [Kanal %1:] Blok %2: Måletaster kobler ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Målebanen blev kørt helt igennem, uden at der blev genereret et styresignal ved måleindgangen.

Afhjælpning: -Kontroller måleindgangen
-Kontroller målebanen
-Måletaster defekt

61302 [Kanal %1:] Blok %2: Måletaster - kollision

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Måletasteren er kollideret med en forhindring under positioneringen.

Afhjælpning: - Kontroller tapdiametere (evt. for ringe)
- Kontroller målebanen (evt. for stor)

61303 [Kanal %1:] Sætning %2: Konfidensområde overskredet %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Måleresultatet afviger meget fra den anførte værdi.

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Kontroller den nom. værdi og parameteren _TSA
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Kontroller nom. værdi og parameteren TSA

61304	[Kanal %1:] Sætning %2: Overmål
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Akt-nom-differencen i målingen er større end tolerance-overgrænsen (maskeparameter TUL): - TUL viser måledifferencens øvre tolerancegrænse. - TUL baserer altid på materialet, uafhængigt af, om det drejer sig om en udvendig eller indvendig bearbejdning. - Boring/lomme er dermed for lille eller tappen er for stor. - Det vil sige, at der spåntages mere. - Målecyklusparameteren TUL svarer til det branchetypiske begreb "øvre afvigelse" for pasninger og tolerancer.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61305	[Kanal %1:] Sætning %2: undermål
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Akt-nom-differencen i målingen er mindre end tolerance-undergrænsen (maskeparameter TLL): - TLL viser måledifferencens nedre tolerancegrænse. - TLL baserer altid på materialet, uafhængigt af, om det drejer sig om en udvendig eller indvendig bearbejdning. - Boring/lomme er dermed for stor eller tappen er for lille. - Det vil sige, at der er allerede spåntaget for meget materiale. - Målecyklusparameteren TLL svarer til det branchetypiske begreb "nedre afvigelse" for pasninger og tolerancer.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61306	[Kanal %1:] Sætning %2: tilladt måledifference overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - Kontroller den nom. værdi og parameteren _TDIF Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - Kontroller nom. værdi og parameteren DIF

61307	[Kanal %1:] Sætning %2: forkert målevariant %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
 - Parameteren _MVAR har ikke en gyldig værdi.
 Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
 - Kontroller nom. værdi og parameteren S_MVAR

61308 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller vandring

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Der genereres en tilkørselsvej, hvis størrelse kan angives. Denne beskriver den maksimale vej før og efter den forventede koblingsposition (arbejdsstykkekant). Værdien skal være større end 0.

I modus AUTOMATIK:

Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3:

- Kontroller parameteren _FA

Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :

- Kontroller parameteren DFA

I modus JOG:

Ved 840D sl - fra SW 2.7 og ved 828D - fra SW 4.4 :

- Kontroller parameter MD51786: \$MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, MD51752:

\$MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH og MD51753: \$MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS

61309 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måletastertype

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Måling af emnet:

Kontrollér måletasterens værktøjstype i værktøjsstyringen.

Ved måling af værktøj fræsning skal der fortrinsvis anvendes værktøjstyperne 710, 712, 713 eller 714. Men, der kan også anvendes en type 1xy.

Typen 710 er godkendt for alle målecyklusser ved værktøjsmåling. Typerne 712, 713 og 714 er beregnet til særlige måleopgaver.

Ved måling af værktøj drejning skal der fortrinsvis anvendes værktøjstypen 580. Men, der kan også anvendes en type 1xy, men kun, når settingdatoen \$SC_TOOL_LENGTH_TYPE=2 er indstillet.

Måling af værktøj:

- Ved måling af værktøj fræsning er der ikke angivet en tilladt værktøjsmåletastertype i SD54633

\$SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] eller SD54648 \$SNS_MEA_TPW_TYPE[S_PRNUM-1] eller kontrollér det tilladte arbejdsplan

G17...G19 ved værktøjstypen "skive".

-På fræse-drejmaskiner er kun værktøjsmåletastertypen "terning" tilladt:

SD54633 \$SNS_MEA_TP_TYPE=0 og SD54648 \$SNS_MEA_TPW_TYPE=0

61310 [Kanal %1:] Sætning %2: Målestoksfaktor er aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Målestoksfaktor = skalering er aktiv.

Afhjælpning: Frakobling af den aktive målestoksfaktor i programmet. Med den aktive målestoksfaktor er målinger ikke muligt.

61311 [Kanal %1:] Sætning %2: intet D-nummer er aktivt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der er ikke valgt en værktøjskorrektur for måletasteren (ved arbejdsstykkemåling) eller ingen værktøjskorrektur for det aktive værktøj (ved værktøjsmåling).

Afhjælpning: Vælg værktøjets skærnummer D.

61312 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller målecyklusnummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Indlæst målecyklus er ikke tilladt for den aktuelle teknologi,

61313 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måletasternummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller parameteren S_PRNUM.
Mål arbejdsstykke: Parameter S_PRNUM 1 til 12
Mål værktøj: Parameter S_PRNUM 1 til 6

61314 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller valgt værktøjstype

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Mål arbejdsstykket:
- Angiv en ny S_PRNUM, eller kalibrer måletasteren igen
- Kontroller, om måletasteren (af typen 7xx eller 5xx) er egnet til måleopgaven
Mål værktøj:
Værktøjstype ikke tilladt ved kalibrering (justering) af værktøjsmåletasteren.

61315 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller skærposition

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Under målingen af arbejdsstykket er skærpositioner 7 og 8 tilladt til måletaster af typen 580.
I særlige applikationer, f.eks. måling ved modspindlen, er skærpositionerne 5 og 6 også mulige.

Afhjælpning: Kontroller måletasterens skærposition i værktøjslisten under måling af arbejdsstykkets drejning.
Måletasterens aktive skærposition fortolkes under en måling af værktøj drejning med orienterbare værktøjsholdere.
Kontroller så den aktive skærposition.

61316 [Kanal %1:] Sætning %2: Midtpunkt og radius kan ikke beregnes

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der kan ikke beregnes en cirkel ud fra de målte punkter, da alle målte punkter ligger på en ret linie.

Afhjælpning: Programændring

61317 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller antallet af cirkelberegningspunkter

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Parametrering forkert; kræver 3 eller 4 punkter, for at beregne midtpunktet.

Afhjælpning: Foretag en ændring af CYCLE116 parametreringen.

61318 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller vægtningsfaktor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Kontroller parameteren (_K)
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Kontroller parameteren (FW)

61319 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller kaldeparameter CYCLE114

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller kaldeparameteren CYCLE114

61320 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller værktøjsnavn/-nummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Kontroller parameteren _TNUM, _TNAME.
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Kontroller parameteren S_TNAME.
Er værktøjsstyringen aktiv, er parameteren T=0 (S_TNAME ikke programmeret eller værktøjsstyringens anførte værktøjsnavn findes ikke).

61321 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller WO-magasinsnummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Kontroller parameteren _KNUM.
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Kontroller det nummer for nulpunktforskydningen, der skal korrigeres, som er angivet i målecyclusmasken.
- Parametrene S_KNUM og S_KNUM1 skal også kontrolleres i målecycluskaldets interface.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61322 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller 4. ciffer på _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Stedet, der er angivet af _KNUM, har ugyldige værdier. Kontroller også _MVAR!

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
Kontroller parameteren for værktøjskorrekturmålet (_KNUM) eller måletypen (_MVAR)

61323 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller 5. ciffer på _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Stedet, der er angivet af _KNUM, har ugyldige værdier. Kontroller også _MVAR!

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
Kontroller parameteren for værktøjskorrekturmålet (_KNUM) eller måletypen (_MVAR)

61324 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller 6. ciffer på _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Stedet, der er angivet af _KNUM, har ugyldige værdier. Kontroller også _MVAR!

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
Kontroller parameteren for værktøjskorrekturmålet (_KNUM) eller måletypen (_MVAR)

61325 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måleakse/forskudt akse

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
Kontroller parameteren _MA.
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
Kontroller parameteren for måleaksen (X, Y, Z)

61326 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måleretning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Målecyklus-fræsning:
- Parameteren for måleretningen (_MD) har en forkert værdi.
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Målecyklus-fræsning:
- Kontroller måleretningen (+ -), der er angivet i masken.
Ved 840D sl og ved 828D - fra SW 4.6 :
- Målecyklus-fræsning:
- Kontroller målretningen (+ -), der er angivet i masken.
- Målecyklus-drejning:
- Kontroller emnemåletasterens aktuelle forposition mht. indtastet indvendig og udvendig måling.

61327 [Kanal %1:] Sætning %2: Foretag programreset

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: NC-reset nødvendig.

Afhjælpning: Udfør en NC-reset.

61328 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller D-nummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: D-nummeret i parameteren _KNUM er større end den maksimale værdi (MD1805).

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
 - Kontroller parameteren for værktøjskorrekturmålet (_KNUM)
 Værktøjsskærets nummer er fastlagt større end i MD1805
 Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
 - Kontroller parameteren for værktøjets korrekturmål (S_KNUM1)
 Værktøjsskærets nummer er fastlagt større end i MD1805

61329 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller rundakse

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Aksenummeret, der er angivet i rundaksens parameter, er ikke tilordnet et navn, eller aksen er ikke konfigureret som rundakse.

Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
 - Kontroller MD 20080 eller MD 30300.
 Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
 - Kontroller MD 20080, MD 30300 eller MCS 52207 - bit6

61330 [Kanal %1:] Sætning %2: Koordinatdrejning aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Målinger er ikke muligt i det drejede koordinatsystem.

Afhjælpning: Kontroller forudsætningerne for målingen.

61331 [Kanal %1:] Sætning %2: Vinkel for stor, måleakse skal ændres

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
 - Parameteren startvinkel (_STA) er for stor for den anførte måleakse.
 Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
 - Parameteren startvinkel (alpha 0) er for stor for den anførte måleakse.
 Vælg en anden måleakse.

61332 [Kanal %1:] Sætning %2: position for værktøjsskær skal ændres

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Værktøjsspidsen er under måletasteroverfladen (f.eks ved en indstillingsring eller terning).

Afhjælpning: Placer værktøjet over måletasteroverfladen.

61333 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller kalibreringsbloknummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Parameteren _CALNUM er for stor, reducer denne til en tilladt værdi
 Ved 840D sl - til SW 1.x:
 - Forøg maksimalværdien _CVAL[2] i GUD6
 Ved 840D sl/828D - fra SW 2.5:
 - Kontroller følgende maskinparameter: 51601 \$MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller beskyttelseszone

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller parameteren for beskyttelsesområde
Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- _SZA eller _SZO
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- XS, YS eller ZS

61335 [Kanal %1:] Blok %2: Reserveret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Alarmen udløses: Reserveret

Afhjælpning: Reservet

61336 [Kanal %1:] Sætning %2: Geometriakser eksisterer ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Der er ikke konfigureret geometriakser.

Afhjælpning: Maskinparametrene skal ændres i MD 20060.

61337 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måleindgang

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61338 [Kanal %1:] Sætning %2: Positioneringshastighed er nul

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Ved nogle måletyper, f.eks. måling af tappe, genereres der også mellembaner, som tilkøres med en fastlagt tilspænding, ud over de egentlige målebaner.

Værdierne for tilspændingen er:

- ved 840D sl - til SW 1.x: i parametrene _SPEED[1] og _SPEED[2] i GUD6.

- ved 840D sl/828D - fra SW 2.5: i settingparametrene 55631 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE og 55632 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

- ved 840D sl/828D - fra SW 4.4 : i settingparametrene 55634 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE og 55636 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

61339 [Kanal %1:] Blok %2: Korrekturfaktor ilgangshastighed = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Ved 840D sl - til SW 1.x: Kontroller parameteren _SPEED[0] i GUD6.

Ved 840D sl/828D - fra SW 2.5: Kontroller settingparameteren 55630 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

Ved 840D sl/828D - fra SW 4.4: Kontroller settingparameteren 55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT

61340 [Kanal %1:] Sætning %2: Forkert alarmnummer**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Intern fejl i målecyclerne.

61341 [Kanal %1:] Blok %2: Måletaster i aktivt plan ikke kalibreret eller forkert justeringsrecord**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Kalibrer måletasteren før målingen.

Måletast-kalibreringsdatafeltets nummer (justeringsrecord) skal svare til parameteren S_PRNUM.

Kontroller plan G17, G18 og G19. Kun G18 er tilladt til måling af arbejdsstykket under drejning.

Kontrol: Settingparameter 54611 \$SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 efter kalibrering

61342 [Kanal %1:] Blok %2: NCU-softwareversion opgradering**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Opgrader NCU softwareversionen

61343 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Værktøj findes ikke: %4**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Kontroller værktøjsnavnet.

61344 [Kanal %1:] Sætning %2: Der er flere aktive værktøjer**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Fjern værktøjet fra den anden spindel.

61345 [Kanal %1:] Blok %2: D-nummer for korrekturværktøj, cifferantal for stort**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:**Afhjælpning:**

Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :

Reducer D-nummeret i _KNUM, kontroller SW eller MD fladt D-nummer.

61346 [Kanal %1:] Blok %2: Afstand startpunkt og målepunkt er mindre eller lig med nul**Parameter:**

%1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Parametrene _SETV[0] eller _SETV[1] er ikke programmeret eller mindre end 0.
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Parametrene X1 eller X2 er ikke programmeret eller mindre end 0.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61347 [Kanal %1:] Sætning %2: Vinkel 1. kant - 2. kant er 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Parameterens følgevinkel (_INCA) er 0.
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Parameterens følgevinkel (alpha 1) er 0.

61348 [Kanal %1:] Sætning %2: Vinkel til referencerkant er 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61349 [Kanal %1:] Sætning %2: Afstand tasteroverkant - måleposition ved værktøjsradiusmåling er 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Afstand mellem værktøjsmåletasteroverkant og underkant er 0; relevant ved radiusudmåling.
Ved 840D sl - til SW 1.x: Kontroller parameteren _TP[x,9]
Ved 840D sl/828D - fra SW 2.5 : Kontroller settingparameteren 54634 \$SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH

61350 [Kanal %1:] Blok %2: Tilspænding, hastighed under vkt.måling med roterende spindel ikke programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
 - Måletilspændingen og/eller spindlens omdrejningstal under værktøjets måling med roterende spindel i GUD-variablen _MFS er ikke angivet.
 - Kontroller parameteren _MFS[0]
 Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
 - Kontroller parameteren F1 og S1

61351 [Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjlængde eller -radius er 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Fræser: Kontroller længde og radius for det aktive værktøj i korrektionsdatalageret.
 Borer: - Kontroller længden for det aktive værktøj i korrektionsdatalageret.
 - radius og spidsvinkel for det aktive værktøj skal være defineret i korrektionsdatalageret.

61352 [Kanal %1:] Blok %2: Sti til protokolfil ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Stiangivelsen for protokolfilen er forkert.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _PROTNAME[0]

61353 [Kanal %1:] Blok %2: Sti til protokolfil ikke fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Det anførte bibliotek findes ikke eller stiangivelsen er forkert.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _PROTNAME[0]

61354 [Kanal %1:] Blok %2: Protokolfilen ikke fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Der blev ikke angivet et navn for protokolfilen.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _PROTNAME[0]

61355 [Kanal %1:] Blok %2: forkert filtype til protokolfil

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Filudvidelsen for protokolfilen er forkert.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _PROTNAME[0]

61356 [Kanal %1:] Blok %2: Protokolfilen anvendes

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Protokolfilen anvendes allerede af et andet NC-program.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _PROTNAME[1]

61357 %[[Kanal %1:] Blok %2: %] Der er ikke nok NC-lager eller for mange filer, biblioteker i NC

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Der er ikke nok NC-lager eller for mange filer eller foldere i NC-filsystem.

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Slet filer, hvis navn udelukkende består af tal, f.eks. "201202100938202_MPF", i biblioteket /_N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD. Kontroller, om der kan slettes andre filer i dette bibliotek. Kontroller MD18320: \$MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM, forhøj evt.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61358	[Kanal %1:] Blok %2: Fejl under protokollering: WRITE-kommando %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	intern fejl
Afhjælpning:	Fejlårsager til fejlkode %4: 10 Filstørrelsen, der er angivet i MD11420 \$MN_LEN_PROTOCOL_FILE er nået (filen er fyldt). Maskinparameteren MD11420 skal indstilles til en værdi på mindst 20 kB og fastlægger protokolfilens maksimale størrelse. - Forhøj værdien i MD11420 eller - vælg protokoldata "ny" i cycle150 (data overskrives) eller - slet protokolfil eller - opret ny protokolfil (protokolfilens navn skal ændres i cycle150) Fejlkode 10 opstår kun under protokollering til det passive filsystem på NC. 13 Beskyttelsestrinet skal være lig med eller større end skriverettigheden for den anførte protokolfil. 16 Kontroller protokolfilens stiangivelse (ugyldig ekstern sti). Øvrige fejl: Se programmeringshåndbogen: WRITE-kommando Red måleresultaterne: Når årsagen til fejlen er afhjulpet, kan den tilhørende protokol oprettes med funktionen "protokoller sidste måling".

61359	[Kanal %1:] Blok %2: Fejl med protokollering i tabelformat: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	intern fejl
Afhjælpning:	Kontakt hotlinen!

61360	[Kanal %1:] Blok %2: Fejl under protokollering i JOG: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	intern fejl
Afhjælpning:	Kontakt hotlinen!

61361	[Kanal %1:] Blok %2: Fejl under protokollering af sidste måling: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	intern fejl
Afhjælpning:	Kontakt hotlinen!

61364	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller afstand målepunkter %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - I Automatik, kontroller parameterens afstand for målepunkter (_ID). - I JOG, udvalgte målepunkter er kongruente, fastlæg nye målepunkter. Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - I Automatik, kontroller parameterens afstand for målepunkter (_ID). - I JOG, udvalgte målepunkter er kongruente, fastlæg nye målepunkter.
61365	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller cirkeltilspænding
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - Kontroller parameteren _RF. Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - Kontroller parameteren 55640 \$SCS_MEA_FEED_CIRCLE
61366	[Kanal %1:] Blok %2: Omdr.retrningen under vkt.måling med roterende spindel ikke fastlagt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 1.x : - Kontroller parameteren _CM[5] i GUD6, tilladte værdier er 3 (svarer til M3) eller 4 (svarer til M4) Ved 840D sl/828D - fra SW 2.5 : - Kontroller settingparameteren 54674 \$SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, tilladte værdier er 3 (svarer til M3) eller 4 (svarer til M4)
61367	[Kanal %1:] Sætning %2: Parameter %4 er identiske
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - Angiv forskellige positioner for de pågældende punkter i _SETV[0...7]. Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - Angiv forskellige positioner for de pågældende punkter i P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) og P4(X4,Y4)
61368	[Kanal %1:] Sætning %2: Rette linier gen. para. %4 giver intet skæringspunkt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - Angiv forskellige positioner for de pågældende punkter i _SETV[0...7]. Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - Angiv forskellige positioner for de pågældende punkter i P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) og P4(X4,Y4)

61369	[Kanal %1:] Blok %2: Hjørnets position kan ikke entydig fastlægges, kontroller parameter %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - Definer P1 og P2 eller P3 og P4 således, at skæringspunktet for den rette linie, der føres gennem disse punkter, ligger uden for afsnittene i P1 og P2 eller P3 og P4. Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - Definer P1(X1,Y1) og P2(X2,Y2) eller P3(X3,Y3) og P4(X4,Y4) således, at skæringspunktet for den rette linie, der fører gennem disse punkter, ligger uden for det afsnit, der dannes af P1(X1,Y1) og P2(X2,Y2) eller P3(X3,Y3) og P4(X4,Y4). Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61371	[Kanal %1:] Blok %2: Produkt fra spaltebredde og antallet af spalter er større end %4 tegn per linie
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller brugerprogrammeringen i cust_meaprot
61372	[Kanal %1:] Sætning %2: valgte målevariant kræver en SPOS-kompatibel spindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ændr målevarianten eller kontrollér maskinens udstyr. Hvis fejlmelding 61372 fra CYCLE9960 foreligger: En kalibrering af måleføleren på kuglen er ikke mulig med en ikke- SPOS-egnet spindel. Vælg målevarianten uden kalibrering.
61373	[Kanal %1:] Blok %2: Der er ingen SPOS-kompatibel spindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	- Kontroller spindelaksens konfiguration/parametrering - Skal 3D-emnemåletasteren anvendes på en "ikke SPOS-kompatibel spindel", skal indstillingen af MD52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], bit 9 kontrolleres. (Se også idriftsættelsesvejledningen, cyklusser) - Er der fastgjort en 3D-emnemåletaster uden for spindlen på maskinen, skal indstillingen af MD51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 4 kontrolleres. (Se også idriftsættelsesvejledningen, cyklusser)
61374	[Kanal %1:] Blok %2: Måletasteren er ikke kalibreret i akseretningen %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kalibrer måletasteren i den anførte akseretning.

61375	[Kanal %1:] Blok %2: Måletasterens triggerværdier er ikke kompatible
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Værktøjsmåletasterens triggerværdier skal enten helt beskrives via _TP[]- eller _TPW[]-felterne eller via indstillingsdataene (SD: 54625-54632 eller SD: 54640-54647). En blanding af de to varianter er ikke tilladt.
61376	[Kanal %1:] Blok %2: Manglende antal tænder i værktøjsparametrene
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Indtast antallet af værktøjstænder i værktøjsstyringen
61377	[Kanal %1:] Blok %2: Måletolerance %4 overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	
61378	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsspindel er ikke masterspindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Før målecykluskald skal værktøjsspindlen defineres som masterspindel (SETMS...).
61379	[Kanal %1:] Blok %2: Antal tænder for stort
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kan udmåles værktøjer med maksimalt 100 tænder pga. cyklussen.
61380	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsmåletaster bredde for lille
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller følgende maskin- eller settingparameter: 51781 \$MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]
61381	[Kanal %1:] Blok %2: Kobling af spindelposition med koordinatdrejning på %4 kan ikke udføres
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Alarmen angår målecyklusfunktionen "Kobling spindelposition med koordinatdrejning omkring positionsaksen" over flere måleopgaver. Denne funktion kræver absolut en positionerbare spindel.
Afhjælpning:	Er der ingen spindel, der kan positioneres, til emnemåletasterens holder, kan funktionen "Kobling spindelposition med koordinatdrejning om positionsakse" deaktiveres med SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit 1=0.

61382	[Kanal %1:] Blok %2: Måletaster fast på maskine, målevariant ikke mulig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Målevarianten kan ikke udføres med en måletast, der er fast monteret på maskinen. Den valgte målevariant kræver en roterende positionering/justering af måletasteren.
Afhjælpning:	Vælg en målevariant, som ikke kræver en roterende positionering/justering af måletaster.
61383	[Kanal %1:] Blok %2: Rundakse 1: Tolerance diameter kalibreringskugle overskredet for måling %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	CYCLE996: Se målt diameter i parametrene _OVR[72] til _OVR[74] eller værdien i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL CYCLE9960: Se målt diameter i parametrene _OVR[72] eller værdien i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Afhjælpning:	Kontrol af kalibreringsdata eller ny kalibrering af en 3D-måletaster Kontrol af kalibreringskuglens mekaniske opbygning i maskinen
61384	[Kanal %1:] Blok %2: Rundakse 2: Tolerance diameter kalibreringskugle overskredet for måling %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	CYCLE996: Se målt diameter i parametrene _OVR[75] til _OVR[77] eller værdien i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL CYCLE9960: Se målt diameter i parametrene _OVR[75] eller værdien i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Afhjælpning:	Kontrol af kalibreringsdata eller ny kalibrering af en 3D-måletaster Kontrol af kalibreringskuglens mekaniske opbygning i maskinen
61385	[Kanal %1:] blok %2: Måletaster ikke kalibreret i koordinatsystemet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Måletasteren er ikke kalibreret i det koordinatsystem, der er indstillet med MD52000 \$MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM.
Afhjælpning:	Kalibrer måletaster før målingen.
61386	[Kanal %1:] Satz %2: Ugyldigt beskyttelsestrin under udførelse af målecykler %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Beskyttelsestrinet er ikke tilstrækkeligt til udførelse af målecykler.
Afhjælpning:	Se MD51742 \$MNS_MEA_ACCESS_EXEC og MD11160 \$NM_ACCESS_EXEC_CST
61387	[Kanal %1:] Blok %2: Intern udførelsesfejl
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontakt SIEMENS hotlinen
61401	[Kanal %1:] Blok %2: Måletaster kobler ikke, vandringsreduktion ved software-yderstilling %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:	I den aktuelle måleakse ville vandringsafstanden være længere end software-yderstillingen. Vandringsafstanden blev aktuelt forkortet og når ikke positionen, som er indstillet som indstillingsværdi. Efter 5 mislykkede aftastningsforsøg udlæses alarmen 61401.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontrollér den indstillede indstillingsværdi. - Reducer målevandringen (DFA). - Anbring arbejdsstykket længere væk fra software-yderstillingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61402	[Kanal %1:] Blok %2: Måletasterkollision, vandringsreduktion ved software-yderstilling %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Denne alarm udlæses kun ved udvendige målinger (tværfordbendelse, tap, kugle) i forbindelse med mulig kollision i positioneringsaksen. Årsagen til kollisionen er vandringsreduktionen i arbejdsplanets måleakse før sænkning af positioneringsaksen til målehigheden. Ved den efterfølgende positionering i positioneringsaksen blev måletasteren koblet. Uden vandringsreduktion havde vandringsbevægelsen været længere en arbejdsplanet software-yderstilling og den tilsvarende NCK-alarm 10722 var blevet udløst.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontrollér den indstillede indstillingsværdi. - Anbring arbejdsstykket længere væk fra software-yderstillingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61403	[Kanal %1:] Blok %2: Korrektur af nulpunktforskydning ikke udført
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der er mere end en rotationskomponent om koordinatsystemets geometriakser i måleresultatet. Dog kan kun en af rotationskomponenterne korrigeres fra en rundakse. For at undgå at der opstår en positionsfejl, udføres korrekturen af nulpunktforskydningen for den valgte rundakse ikke. Vælg "Korrektur i koordinatsystem" for at omgå dette.

61404	[Kanal %1:] Blok %2: Korrektur af værktøj ikke udført
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller de afhængige værktøjsoplysninger.

61405	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsomgivelse eksisterer ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
Korriger navnet på værktøjsmiljøet (_TENV) eller opret dette miljø

61406 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller DL-nummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Kontroller parameteren _DLNUM
Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
- Kontroller parameteren DL
Kontroller nummeret for sum- og indstillingskorrektoren.

61407 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller 7. ciffer og højere på _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
- Kontroller parameteren _KNUM
- Kontroller nummeret på sum- og indstillingskorrektoren

61408 [Kanal %1:] Sætning %2: sumkorrekturer ikke til rådighed

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Programmer MD 18080, bit 8=1

61409 [Kanal %1:] Sætning %2: justeringskorrekturer eksisterer ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Programmer MD 18112, bit 4=1

61410 [Kanal %1:] Blok %2: Adgang til ikke eksisterende værktøjselement eller egenskab

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Størrelsen, der skal korrigeres, kræveren option eller en forøgelse af MD-værdierne.

61411 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller fordeling af målepunkter på niveauet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller de nom. og målte værdier

61412 [Kanal %1:] Sætning %2: kanal-basisframe eksisterer ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Programmer MD 28081>0, \$P_CHBFRMASK>0

61413 [Kanal %1:] Sætning %2: kontroller sat værdi kuglediameter, %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller den nom. værdi for kuglediameteren.

61414 [Kanal %1:] Sætning %2: Forvrængning af trekant over grænse

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller de nom. og målte værdier

61415 [Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måletaster/bearbejdningsniveau

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Anvend en tilladt måletaster for bearbejdningsplanet
- Ved 840D sl - til SW 1.x: Kontroller variablerne _TP[x,8] eller _TPW[x,8] i GUD6
- Ved 840D sl/828D - fra SW 2.5: Kontroller settingsparametrene 54633 \$SNS_MEA_TP_TYPE eller 54648 \$SNS_MEA_TPW_TYPE
eller foretag en ændring af bearbejdningsplanet.

61416 [Kanal %1:] Blok %2: Måletasternummer er større end maks. antal felter

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller parameteren S_PRNUM.
Mål arbejdsstykke: Parameter S_PRNUM 1 til 12
Mål værktøj: Parameter S_PRNUM 1 til 6

61417 [Kanal %1:] Blok %2: Måletaster kolliderer med holderen af referencenoten.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Sørg for en kollisionsfri udgangsposition for de akser, der er aktive under målingen.

61418 [Kanal %1:] Blok %2: Protokolens størrelse er for lille, kontroller MD11420: LEN_PROTOCOL_FILE.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller MD11420: LEN_PROTOCOL_FILE:
Der skal indstilles en værdi på mindst 20kB til brugen af funktionen "protokoller måleresultater".
Protokolens maksimale størrelse fastlægges med denne parameter.

61419	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måletasterkalibrering L1, for kuglemidtpunkt/omfang
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Indstillingen i MD51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 svarer ikke til kalibreringsstatussen i settingparameteren 54610 \$SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM] - TUSINDE: 1=omfang 0=TCP (tool center point)
Afhjælpning:	Kontroller maskinparameteren 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 Hjælp: 1. Kalibrer måletasteren igen (justering) 2. Foretag en ændring af måletasternummeret S_PRNUM 3. Tilpas MD51740 bit1
61420	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller måletasterkalibrering for multi/monotaster
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Emnemåletasteren skal kalibreres iht. dens type og dens anvendelse.
61421	[Kanal %1:] Blok %2: Software målecykler eller NCK ikke tilstrækkelig eller forkert indstillet - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: Fejlkode se %4 A -> _OVR[] - Parameterfeltet er for lille. Kontroller definition GUD. DEF CHAN REAL _OVR[72] (til MZ06.03.xx.xx =32) B -> \$SCS_MEA_KIN_MODE? SD55645 ikke indrettet
61422	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter målevariant forkert - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 A -> CYCLE996 _MVAR = 9x identifikation CYCLE996 måling kinematik eller A -> CYCLE996 _MVAR ENER-decimal uden for værdiområde 0..4 B -> CYCLE996 _MVAR (parameter for normering) HUNDREDETUSINDE-decimal (dec6) eller B -> CYCLE996 ENMILLION-decimal (dec7) uden for værdiområdet 0..3 C -> CYCLE996 Målevariant "kun beregning" aktiv, men rundakse 1 eller 2 måles ikke (se også parameter _OVR[40]) eller rundakse 2 forefindes og ingen rundaksevektorer (V2xyz) indstillet. D -> CYCLE996 (_MVAR TITUSINDE decimal (parameter rundakse 1,2 eller vektorkæde åben, lukket) uden for værdiområdet 0..3 1 -> CYCLE9960 S_MVAR EN- til TITUSENDE uden for værdiområdet 2 -> CYCLE9960 S_MVAR TIER ikke kompatibel med ENERE 3 -> CYCLE9960 S_MVAR TIER uden for værdiområdet 0,2
61423	[Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 ikke aftalt eller ikke oprettet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	

Afhjælpning: Fejlårsager: se fejlkode %4
 Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 :
 1. Parameter CYCLE996 _TNUM forkert eller lig med nul
 2. Ingen drejeblok oprettet -> MD18088 = 0
 Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 :
 1. Parameteren CYCLE996 S_TC forkert eller lig med nul
 2. Der er ikke oprettet en svingblok -> MD18088 = 0
 Ved 840D sl - fra SW 4.7 SP1:
 3 \$NT_NAME? -> CYCLE996 systemvariabel \$NT_NAME findes ikke
 4 TRAFO NO=0? -> CYCLE996 transformernummer = 0 ?
 5 TRAFO TYP? -> CYCLE996 Transformationstype ikke lig med 24,40,56
 6 S_MVAR? -> CYCLE996 Transformertype OK, men forkert kald fra CYCLE9960
 7 TRAFO Roundaxis 3? -> CYCLE996 Transformation ikke tilladt med 3. rundakse ved måling af kinematik med CYCLE9960
 1 (S_TNAME) -> CYCLE9960 navn svingrecord eller transformation kan ikke parameteres
 2 (KC) -> CYCLE9960 Ingen transformation indrettet på basis af en kinematisk kæde
 3 (TC) -> CYCLE9960 Ingen svingrecord fundet
 4 -> CYCLE9960 Compile Cycle E996 ikke indrettet

61424 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 til diameter kalibreringskugle forkert

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller, om den rigtige diameter for kalibreringskuglen er korrekt indføjet i parameteren S_SETV eller om den rigtige måletasterkugleradius er korrekt indføjet i værktøjsdataene for den aktuelle arbejdsstykkemåletaster.
 Minimer den mekaniske positionsafvigelse for den aktuelle arbejdsstykkemåletaster forinden.

61425 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter til måleakse rundakse 1 eller 2 forkert - fejlkode: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Fejlårsager: se fejlkode %4
 A -> Rundaksenummer forkert (1 eller 2)
 B -> Intet navn rundakse 1 fastsat
 C -> Rundaksevektor V1xyz lig med nul
 D -> Intet navn rundakse 2 fastsat
 E -> Rundaksevektor V2xyz lig med nul
 Ved 840D sl - fra SW 4.7 SP1:
 F VECTOR=0? -> CYCLE996 orienteringsvektor for 1.rundakse = 0
 G VECTOR=0? -> CYCLE996 orienteringsvektor for 2.rundakse = 0
 1 -> CYCLE9960 antal målinger forkert
 2 -> CYCLE9960 antal målinger forkert maks for hver akse 12
 3 -> CYCLE9960 antal målinger forkert min for hver akse 3
 4(RA1) -> CYCLE9960 Måleområde rundakse 1 for lille
 4(RA2) -> CYCLE9960 Måleområde rundakse 2 for lille
 5(RA1) -> CYCLE9960 Måleområde rundakse 1 for stort
 5(RA2) -> CYCLE9960 Måleområde rundakse 2 for stort
 6 -> CYCLE9960 antal målinger forkert min per akse 2 for støttepunkter
 7 -> CYCLE9960 Mod_Range måleområde omfatter modulo-området og skal dermed starte ved startpositionen
 En rundakses måleområde er tilladt fra 10 til 360 grader

61426	[Kanal %1:] Blok %2: Summen af de aktive forskydninger ikke lig med nul - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 Kontroller oversigten over aktive forskydninger (\$P_ACTFRAME) Slet forskydningerne i rundakserne A -> Summen af translatoriske forskydninger i geometriakserne <> 0 B -> Summen af finforskydninger i geometriakserne <> 0 C -> Summen af rotatoriske andele i geometriakserne <> 0 D -> Summen af translatoriske forskydninger i rundakse 1 <> 0 E -> Summen af translatoriske forskydninger i rundakse 2 <> 0
61427	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsdata for den aktive emnemåletaster forkert eller ikke aktiv - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 A -> Emnemåletaster (eller værktøjsskær) ikke aktiv B -> Længden på L1 i arbejdsstykkemåletasteren = 0
61428	[Kanal %1:] Blok %2: Fejl under oprettelse af protokolfil - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 A -> Antallet af protokolfiles i det aktuelle bibliotek > 99 B -> Protokolfiles for lange. Omdøb eller slet protokolfile, kontroller MD11420 \$MN_LEN_PROTOCOL_FILE!
61429	[Kanal %1:] Blok %2: Måleakse (rundakse 1 eller 2) ikke i udgangsposition eller drejet forkert - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 A -> Rundakse 1 ved 1.måling ikke i udgangsstilling B -> Rundakse 2 ved 1.måling ikke i udgangsstilling C -> Rundakse 2 ved 2. eller 3.måling ikke drejet i forhold til 1.måling -> se parameter _OVR[63 til 65] D -> Rundakse 1 ved 2. eller 3.måling ikke drejet i forhold til 1.måling -> se parameter _OVR[60 til 62] 1 (RA1) -> CYCLE9960 Rundakse 1 i starten ikke i grundstilling 1 -> CYCLE9960 Rundakse 1 eller 2 i starten ikke i grundstilling
61430	[Kanal %1:] Blok %2: Beregning af vektorer for kinematik ikke udført - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	

Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 A -> Indgangspunkternes plausibilitet PM1, PM2, PM3 ikke opfyldt heraf følgende sidelængder skal være ikke lig med nul (OBS: også ved sidelængder ulig nul er der risiko for at der ikke dannes en trekant => kontroller PM1...3!) B -> Indelukket vinkel ved PM1 mellem opspændte vektorer PM1PM2 og PM1PM3 er lig med 0. Udgangspunkterne danner ingen trekant. C -> Indelukket vinkel ved PM2 mellem opspændte vektorer PM2PM1 og PM2PM3 er lig med 0. Udgangspunkterne danner ingen trekant. D -> Indelukket vinkel ved PM3 mellem opspændte vektorer PM3PM1 og PM3PM2 er lig med 0. Udgangspunkterne danner ingen trekant. E -> Normering støttepunkt: Ugyldigt aksnavn defineret til beregningen F -> Normering støttepunkt: Ugyldigt plan defineret til beregningen G -> Når den beregnede vinkel er mindre end vinkelsegmentets grænseværdi for rundaksen i parameteren _TNVL. Den beregnede grænsevinkel og navnet på rundaksen vises. Ved værdier på _TNVL < 20 grader skal der regnes med unøjagtigheder, betinget af måleunøjagtigheder i måletasterens mikrometerområde. Eksempel: "61429 .. G Axis:C->TNVLmin=12.345" Hjælp: Tilpas rundaksens vinkelværdi eller parameteren TVL i brugerprogrammet. Henvielse til 840 Dsl sb SW 4.7. Sp1 Ved kinematik komplet udmåling med CYCLE9960 indtastes værdien for grænsevinklen i SD \$SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE (minimal indre vinkel i den målte trekant) "CC option ? " -> Option compilecyklus "udmål kinematik" ikke fastsat "\$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ? " -> maskinparameter ikke fastsat for compilecyklus "Licence ? " -> Licens for "udmål kinematik" ikke fastsat Ved 840D sl - fra SW 4.7 SP1: Ved udmålingen af hovedkinematikkerne uden forskydning (spindelforlængelse) udføres der ved fejlmelding A eller G en alternativ beregning. Dette gælder under den forudsætning, at rundaksen, der skal måles, fik en ny position H -> Betingelser for en alternativ beregning ikke opfyldt (rundakse ikke positioneret -> se _OVR[60] til _OVR[62] eller SD55648 \$SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_POS er mindre end forskellen i rundaksepositionerne i _OVR[60] til _OVR[62]) I -> Betingelser for en alternativ beregning ikke opfyldt (rundakse ikke positioneret -> se _OVR[60] til _OVR[62])
---------------------	--

61431	[Kanal %1:] Blok %2: Korrektion af kinematikens vektorer blev ikke udført - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Fejlårsager: se fejlkode %4 A -> Korrektion ved aktiv transformation er ikke mulig. Der er en persistent transformation aktiv. Transformationen kan kun beregnes, men ikke korrigeres. De værdier, der skal korrigeres, findes i parametrene _OVR[1] til _OVR[20]. B -> Korrektiion ved aktiv transformation ikke muli. Der er en brugertransformation aktiv. Transformationen kan kun beregnes, men ikke korrigeres. De værdier, der skal korrigeres, findes i parametrene _OVR[1] til _OVR[20].
61440	[Kanal %1:] Blok %2: Skærposition kan ikke fastlægges
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der skal anvendes et drejestål med en skærposition på mellem 1 og 8 som værktøjstype. Kontroller den angivne skærposition med hensyn til værktøjsholder - udgangsstilling.

61441	[Kanal %1:] Blok %2: Skærposition ikke i bearbejdningsplanet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Drejestalets skærposition (skærplade) er ikke længere i bearbejdningsplanet (interpolationsplanet), f.eks. pga. en orienterbar værktøjsholder. Korriger værktøjsholderens position!
61442	[Kanal %1:] Blok %2: Værktøjsholder ikke parallelt med geometriakserne
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Efter en positionering af den orienterbare værktøjsholder, ligger værktøjslængderne L1, L2 og L3 ikke parallelt med geometriakserne. Kontroller værktøjsholderens rundakser (klemning).
61443	[Kanal %1:] Blok %2: Koblingsvinkel %4 er større/mindre end +/-90° eller +/-120°
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Ved 840D sl - til SW 2.6 SP1 samt ved 828D - til SW 4.3 : - Kontroller værdien i parameteren koblingsvinkel _INCA! - For en aktiveret 3-punkts måling må _INCA ikke være større/mindre end +/-120° og for en 4-punkts måling må _INCA ikke være større/mindre end +/-90°! - Koblingsvinklen _INCA skal altid parametres ulig "nul". Ved 840D sl - fra SW 2.7 samt ved 828D - fra SW 4.4 : - Kontroller værdien i parameteren koblingsvinkel alpha 1! - Er der valgt en 3-punkts måling må alpha 1 ikke være større/mindre end +/-120° og ved en 4-punkts måling må alpha 1 ikke være større/mindre end +/-90°! - Koblingsvinklen alpha 1 skal altid parametres ulig "nul".
61444	[Kanal %1:] Blok %2: Aktuel målehastighed er ikke den samme som kalibreringshastighed
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	I hver enkelt kalibreringsblok er også den pågældende kalibreringshastighed lagret! Den aktuelle målehastighed ved tilspændingskorrektur 100 % er ikke lig med kalibreringshastigheden. Kalibreringshastighedens værdi skal foreligge i de følgende settingsparametre efter kalibreringen. Ved måling af arbejdsstykke: SD 54611 \$SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 Ved måling af værktøj: SD 54636 \$SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 til en kalibrering i maskinens koordinatsystem SD 54651 \$SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 til en kalibrering i arbejdsstykkets koordinatsystem Kalibrer måletasteren igen (justering), eller angiv en ny S_PRNUM.
61445	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller holdervinklen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	

Afhjælpning:	Kontroller holdervinklens angivelse i værktøjskorrektoren Ved skærpositionerne 1-4 skal holdervinklen være større end eller lig med 90° og mindre end 180°, ved skærpositionerne 5-8 skal den være større end 0° eller mindre end 90°.
61446	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller plattevinklen eller frigangen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller plattevinklens eller frigangens angivelse i værktøjskorrektoren
61447	[Kanal %1:] Blok %2: Referencepunkt, måleretning, kontrollér VT-default måletaster
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Denne alarm udlæses kun ved måling af JOG ved justering af måletasterlængden på en referencedel eller på kuglen. Der er opstået et ikke-plausibelt resultat, sammenligneligt med overskridelsen af konfidensområdet i automatisk drift.
Afhjælpning:	Kontrollér standardværdierne, som er anført i alarmteksten.
61501	[Kanal %1:] Blok %2: Simulering er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Nulstil simulationen
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61502	[Kanal %1:] Sætning %2: ingen værktøjskorrektur aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Programmer et værktøjsnummer
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61503	[Kanal %1:] Blok %2: Skærkorrektur til venstre eller højre
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kræves en programmering af værktøjskorrekturværdien
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61504	[Kanal %1:] Blok %2: _KNG forkert til indstilling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61505 [Kanal %1:] Blok %2: Frikørselsstrækning er mindre end 1 mm

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Forstør frikørselsvejen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61506 [Kanal %1:] Blok %2: Tilspændingsstrækning er mindre end 1 mm

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Forstør positioneringsvejen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61507 [Kanal %1:] Blok %2: Sikkerhedsafstand er mindre end 1 mm

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61508 [Kanal %1:] Blok %2: default indstilling af vinkelposition forkert

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61509 [Kanal %1:] Blok %2: default indstilling af afretterposition forkert

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61510 [Kanal %1:] Blok %2: Prøvekørsel tilspænding aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Deaktiver testkørsel tilspænding

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61511 [Kanal %1:] Blok %2: Vinkelposition eller værktøjsskær D1/D2 forkert

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61512 [Kanal %1:] Blok %2: Længdeposition forkert

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61513 [Kanal %1:] Blok %2: Afretter til venstre og skrå skive

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61514 [Kanal %1:] Blok %2: Skivetype mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61515 [Kanal %1:] Blok %2: Frikørselsstrækning eller mindre end eller lig med afrettersum

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Foretag en ændring af frikørselsvejen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61517 [Kanal %1:] Blok %2: Vinkel på skrå slibeskive mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Indtast vinklen under \$TC_TPG8

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61518 [Kanal %1:] Blok %2: Skivens skulderhøjde skal være større end skiveradius

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Foretag en ændring af skulderhøjde eller skiveradius

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61519 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningstype er forkert

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Parameteren B_ART er programmeret med værdierne 1 til 3

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61520 [Kanal %1:] Blok %2 Ekstra korrekturer ikke sat

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Programmer MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61521 [Kanal %1:] Blok %2: Aktuel skivebredde for stor

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Reducer skivebredden

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61522 [Kanal %1:] Blok %2: Overlapning er større end eller lig med aktuel skivebredde

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Reducer overlapningen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61523 [Kanal %1:] Blok %2: Nulsignal måletang mangler

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller måletangsignalet

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61524	[Kanal %1:] Blok %2: Skrå vinkel er forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Skråindstiksvinklen skal være >-90° og <90°
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61525	[Kanal %1:] Blok %2: Forkert skivetype
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Foretag en ændring af skivetyperen \$TC_TPC1
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61526	[Kanal %1:] Blok %2: Emneradius = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Indtast arbejdsstykkeradius >0
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61527	[Kanal %1:] Blok %2: Skiveradius er større end eller lig med emneradius
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Foretag en ændring af skiveradius eller arbejdsstykkeradius
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61529	[Kanal %1:] Blok %2: Målestok INCH programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Basissystemet MD \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC svarer ikke til den programmerede G-kode (G-gruppe13).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61530	[Kanal %1:] Blok %2: Default længdeposition forkert
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller parameteren for længdepositionen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61531 [Kanal %1:] Blok %2: Længdeposition i Z ikke registreret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Forøg parameteren positioneringsvej.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61532 [Kanal %1:] Blok %2: Værdi for _LAGE er forkert

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Korriger parameterindholdet for _LAGE.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61533 [Kanal %1:] Blok %2: Ingen længde L1 indtastet under D...

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Indføj længden L1 i værktøjskorrektoren D for slibeskiven.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61540 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert D-nummer /afretter D-felt aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Der skal programmeres et værktøj D-nummer, som er _GC_DNUM

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61541 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert skivetype indtastet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Der skal vælges en gyldig skivetype i værktøjsstyringen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61542 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert referencepunkt for skive blev valgt under aktivering af afretterkoordinatsystemet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Der skal programmeres et værktøj D-nummer, som er _GC_DNUM

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61543	[Kanal %1:] Blok %2: Forkert afretter blev valgt under aktivering af afretterkoordinatsystemet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Vælg afretternummer >0 og <4
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61544	[Kanal %1:] Blok %2: Skivediameter slidt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kræves en ny skive eller kontroller grænseværdierne i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61545	[Kanal %1:] Blok %2: Skivebredde slidt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kræves en ny skive eller kontroller grænseværdierne i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61546	[Kanal %1:] Blok %2: Afretter %4, slidgrænse længde 1 nået
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kræves en ny afretter eller kontroller afrettergrænseværdierne
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61547	[Kanal %1:] Blok %2: Afretter %4, slidgrænse længde 2 nået
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kræves en ny afretter eller kontroller afrettergrænseværdierne
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61548	[Kanal %1:] Blok %2: Afretter %4, slidgrænse længde 3 nået
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Der kræves en ny afretter eller kontroller afrettergrænseværdierne
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61549 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert afretter blev valgt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller afrettertypen under indtastningen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61550 [Kanal %1:] blok %2: drejning af plan ikke muligt med aktivt slibeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Drejningen af planet er ikke mulig med et aktivt slibeværktøj.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt et fræseværktøj i, før planet drejes.
Alarmer kan undertrykkes med SD 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61551 [Kanal %1:] blok %2: placering fræseværktøj ikke muligt med aktivt slibeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Placering af fræseværktøjer er ikke muligt med et aktivt slibeværktøj

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt et fræseværktøj i, før positioneringen fremkaldes.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61552 [Kanal %1:] Satz %2: Justering af fræseværktøj ikke muligt med et aktivt slibeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Justering af fræseværktøjer ikke muligt med et aktivt slibeværktøj

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt en fræseværktøj i, før justeringen iværksættes.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61553 [Kanal %1:] Satz %2: Justering af slibeværktøj kun muligt med et aktivt slibeværktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Justering af slibeværktøj er kun muligt med et aktivt slibeværktøj.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Sæt slibeværktøjet i, før justeringen udløses.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61555 [Kanal %1:] Blok %2: Diameter skive ==0, SOH-beregning ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller diameteren

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61556 [Kanal %1:] Blok %2: Fas og radius for venstre skivekant ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller værdien i skiveparametrene

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61557 [Kanal %1:] Blok %2: Fas og radius for højre skivekant ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller værdien i skiveparametrene

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61558 [Kanal %1:] Blok %2: Fas/radius + vinkelhøjde er større end tilbagetrækshøjden på venstre skivekant

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller værdien i skiveparametrene

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61559 [Kanal %1:] Blok %2: Fas/radius + vinkelhøjde er større end tilbagetrækshøjden på højre skivekant

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller værdien i skiveparametrene

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61560	[Kanal %1:] Blok %2: Tilspænding i Z-retning for stor pr. slag eller skive for smal
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Recucer parameteren for positioneringsvejen eller anvend et andet værktøj
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61561	[Kanal %1:] Blok %2: Tilspænding venstre skivekant er mindre end eller lig med nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller værdien i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61562	[Kanal %1:] Blok %2: Tilspænding højre skivekant er mindre end eller lig med nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller værdien i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61563	[Kanal %1:] Blok %2: Tilspænding ved diameter er mindre end eller lig med nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller værdien i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61564	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Tilspænding neddykning er mindre end eller lig med nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller værdien i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61565	[Kanal %1:] Blok %2: Tilspænding afretning er mindre end eller lig med nul
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller værdien i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61566	[Kanal %1:] Blok %2: Fas/radius er større end skivebredden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller værdien i skiveparametrene
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61567	[Kanal %1:] Blok %2: %4 Samlet positionsdybde og positioneringens sum skal have samme fortegn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller positioneringernes fortegn
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61568	%[[Kanal %1:] blok %2: %]fejlf under profilering %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	-103: Bearbejdning ikke muligt -121: Afbrydelse pga. lagermangel
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	-103: Kontroller slibeslivens kontur eller afretterens position passer ikke til konturen -121: Kontroller slibeslivens kontur og de teknologiske data Kontakt SIEMENS hotlinen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61569	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningsplan under profilering ny og fortsæt forskellig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Bearbejdningsplanet skal være ens under profilering ny og fortsæt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61570	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Profileringsart forskellig under profilering ny og fortsæt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Profileringsarten (akseparallel, konturparallel) skal være ens under profilering ny og fortsæt.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61571 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Positioneringsretning forskellig under profilering ny og fortsæt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Positioneringsretning skal være ens under profilering ny og fortsæt.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61572 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Slibeskive passer ikke til profilering fortsæt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Der skal anvendes den samme slibeskive til profilering fortsæt som under profilering ny.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61573 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Slibeskivens skær passer ikke til profilering fortsæt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Der skal anvendes det samme skær på slibeskiven til profilering fortsæt og profilering ny.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61574 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i kontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: -1: Konturen er ikke kontinuert

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller konturens programmering -1: Konturen skal være kontinuerlig i bearbejdningsaksen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61575	%[[Kanal %1:] blok %2: %]G0-blokke i slibeskivens konturbeskrivelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er G0-blokke i slibeskivens konturbeskrivelse.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- G0-blokke må ikke være indeholdt i konturbeskrivelsen. - Kontroller, om der er til- og frakørselsbevægelser til slibeskiven i konturbeskrivelsen. Er dette tilfældet, skal de fjernes.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61576	%[[Kanal %1:] blok %2: %]Skiveprofilen kan ikke bearbejdes nøjagtigt med det aktive værktøj
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Skiveprofilen kan ikke bearbejdes nøjagtigt med værktøjsvinklerne (fri- og holdervinkel) på den aktive afretter. Restmaterialet forbliver stående med de aktuelle værktøjsvinkler.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjsvinkel (fri- og holdervinkel) på den aktive afretter eller konturen. Brug en anden afretter.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61577	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ingen værktøjsholder %4 aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	- Ingen værktøjsholder aktiv
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Aktiver værktøjsholder
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61578	[Kanal %1:] Satz %2: B-aksekinematik (slibeteknologi) ikke eller forkert indrettet i IDS drejning - fejlkode: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Årsager til fejl: 1. Fejlkode = B789 -> B-aksen ikke aktiveret i IDS drejning (kinematik) (789 svarer til \$TC_CARR7[n], n ... drejeblokkens nummer)
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61601	[Kanal %1:] Sætning %2: Diameteren for det færdige emne for lille
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller parameteren SPD eller DIATH
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61602	[Kanal %1:] Sætning %2: Værktøjsbredde forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Indstiksstålet er større end den programmerede indstiksbredde.
Afhjælpning:	Kontroller værktøjet eller programændringen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61603	[Kanal %1:] Sætning %2: Indstiksform forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Radier/faser ved indstiksgrunden passer ikke til indstiksbredden. Planindstik på et konturelement, der forløber parallelt med længdeaksen, er ikke muligt.
Afhjælpning:	Kontroller parameteren VARI
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61604	[Kanal %1:] Sætning %2: Aktivt værktøj overholder ikke programmeret kontur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Konturbruddet på undersnitelementerne betinget af friskærsvinklen for det indsatte værktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend et andet værktøj eller kontroller konturunderprogrammet.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61605	[Kanal %1:] Sætning %2: kontur forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er registreret et ikke godkendt undersnit.
Afhjælpning:	Kontroller konturprogrammet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61606	[Kanal %1:] Sætning %2: Fejl under konturklargøringen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev fundet en fejl under klargøringen af konturen, denne alarm forekommer altid sammen med en NCK-alarm 10930...10934, 15800 eller 15810.
Afhjælpning:	Kontroller konturunderprogrammet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61607	[Kanal %1:] Sætning %2: Startpunkt forkert programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det startpunkt, der blev nået før cyklusaldet, ligger ikke uden for den firkant, der er beskrevet i konturunderprogrammet.
Afhjælpning:	Kontroller startpunktet før cyklusaldet
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61608	[Kanal %1:] Sætning %2: Forkert skæreposition programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der skal programmeres en skæreposition 1...4, passende til fristiksformen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61609	[Kanal %1:] Sætning %2: Form forkert defineret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller parameteren for fristiksformen eller notens eller lommens form.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61610	[Kanal %1:] Sætning %2: Ingen positioneringsdybde programmeret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Afhjælpning:	Kontroller parameteren MID

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61611 [Kanal %1:] Sætning %2: intet skærepunkt fundet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der kunne ikke beregnes et skærepunkt med konturen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller konturprogrammeringen eller foretag en ændring af positioneringsdybden.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61612 [Kanal %1:] Blok %2: Synkroniseret gevindbearbejdning ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Afhjælpning: Kontroller forudsætningerne for en synkroniseret gevindbearbejdning:

- Der må ikke være en aktiv toolcarrier.
- Der må ikke være en aktiv transformation.
- Der må ikke være en aktiv rotation.

Deaktiver evt. gevindsynkroniseringen.

61613 [Kanal %1:] Sætning %2: Frigangens position forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller værdien i parameteren _VARI.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61614 [Kanal %1:] Blok %2: %4-spejling i nulpunktforskydningen for hovedspindlen ikke tilladt.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nulpunktforskydning for hovedspindelbearbejdning må ikke have en Z-spejling.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fravælg en Z-spejling for den anvendte nulpunktforskydning.

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61615 [Kanal %1:] Blok %2: %4-spejling i nulpunktsforskydningen for modspindlen ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Nulpunktsforskydningen for modspindelbearbejdningen må ikke have en Z-spejling.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fravælg en Z-spejling for den anvendte nulpunktforskydning.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61616 [Kanal %1:] Blok %2: Aktuel skærposition %4 ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Skærpositioner 1 til 4 er tilladt under spåntagning i hjørner.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61617 [Kanal %1:] Blok %2: Maksimal spindelhastighed ikke indtastet for drejespindlen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den maksimale spindelhastighed er ikke blevet indtastet for drejespindlen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast den maksimale spindelhastighed for drejespindlen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61618 [Kanal %1:] Blok %2: Drejespindel er ikke blevet oprettet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En drejespindel er ikke blevet oprettet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Opret drejespindel i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61619 [Kanal %1:] Blok %2: Drejespindlen er ikke korrekt oprettet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Drejespindlen er ikke korrekt oprettet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller drejespindlens idriftsættelse.
Kontroller maskinparametre MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB og MD52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB Bit 8.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61620 [Kanal %1:] Blok %2: %4-Spejling af modspindlens lineære akse er ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Modspindelbearbejdningens lineære akse må ikke have en Z-spejling.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Fravælg en Z-spejling for den anvendte nulpunktforskydning.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61621 [Kanal %1:] Blok %2: Det hvælvede gevinds åbningsvinkel er for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Gevindets hvælving er for stor.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller parameter XS eller RS

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61622 [Kanal %1:] Blok %2: Toolcarrier ikke oprettet til drejningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev ikke oprettet en toolcarrier til drejningen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Opret en toolcarrier med rundakserne: B-akse og værktøjsspindel.
Fastlæg identifikationen "B-aksekinematik".

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61623	[Kanal %1:] Blok %2: Toolcarrier til fræsningen på hovedspindel ikke oprettet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke oprettet en toolcarrier til fræsningen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opret en toolcarrier med rundakserne: B-akse og hovedspindel. Fastlæg ikke identificeren "B-aksekinematik".
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61624	[Kanal %1:] Blok %2: Toolcarrier ikke oprettet til fræsning på modspindlen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke oprettet en toolcarrier til fræsningen på modspindlen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Opret en toolcarrier med rundakserne: B-akse og modspindel. Fastlæg ikke identificeren "B-aksekinematik".
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61625	[Kanal %1:] Satz %2: Programmeret vinkelværdi ligger ikke inden for Hirth-fortandingens raster: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret en vinkelværdi, som ikke ligger inden for Hirth-fortandingens raster.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer en vinkelværdi, som ligger inden for Hirth-fortandingens raster.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61626	[Kanal %1:] Blok %2: Med de programmerede vinkelværdier ligger skæreplatten ikke i drejeplanet %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev programmeret vinkelværdier, med hvilke skæreplatten ikke ligger i drejeplanet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmer egnede vinkelværdier, eller anvend programmeringen på baggrund af "beta" og "gamma".

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61627 **[Kanal %1:] Blok %2: Rotation af drejeværktøjet ikke muligt, da værktøjsholderen til drejeværktøj er fastspændt.**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det er ikke muligt at rotere drejeværktøjet, da værktøjsholderen til drejeværktøj er fastspændt.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Vælg brug "fast"

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61695 **%%[Kanal %1:] Blok %2: %%Parameter R123 programmeret forkert**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontrollér parameter R123

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61696 **%%[Kanal %1:] Blok %2: %%Parameter R122 for stor**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontrollér parameter R122

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61697 **%%[Kanal %1:] Blok %2: %%Parameter R122 for lille**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontrollér parameter R122

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61698	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Parameter R122 har et forkert fortegn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontrollér parameter R122
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61699	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Parameter R121 har et forkert fortegn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontrollér parameter R121
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61700	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Navn på det NC-program, der skal genereres, mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller parameteren PRG
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61701	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur %4 findes ikke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller parameteren CON - Kontroller konturkaldet - Kontroller, om konturerne i programlageret (arbejdsstykker, underprogrammer eller hovedprogrammer) findes
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61702 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i færdigemnekonturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller om der er labels i færdigarbejdsstykkekonturen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61703 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i råemnekonturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller om der er labels i råarbejdsstykkekonturen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61704 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Færdigemnekontur mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkald (CYCLE62)

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61705 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Råemnekontur mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkald

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61706 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i færdigemnekontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller færdigarbejdsstykkekonturens programmering

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61707 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i råemnekontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller råarbejdsstykkekonturens programmering

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61708 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Der er for mange konturer

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller antallet af konturer
 - Maksimalt to konturer (færdigarbejdsstykke- og råarbejdsstykkekontur)
 - Minimalt én kontur (færdigarbejdsstykkekontur)

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61709 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Skæreradius for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller værktøjets skiveradius i værktøjsstyringen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61710 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Beregningen blev afbrudt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Beregningen blev afbrudt af PI-ydelsen, forsøg igen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61711 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Positioneringen D er større end værktøjets plattebredde

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller positioneringen D sammen med værktøjets plattebredde i værktøjsstyringen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61712 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Positionering DX eller DZ er større end værktøjets plattelængde

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller positioneringen DX eller DZ sammen med værktøjets plattelængde i værktøjsstyringen

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61713 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Værktøjsradius er større end den halve plattebredde

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller værktøjets værktøjsradius og plattebredde (kortgevindfræser, skæreværktøj)

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61714 %[[Kanal %1:] blok %2: %]Fejl under konturdrejning %4**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring: -103: Bearbejdning ikke muligt

-121: Afbrydelse pga. lagermangel

Reaktion: Interpreterstop

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: -103: Kontroller konturen eller værktøjets position passer ikke til konturen

-121: Kontroller konturen og de teknologiske data

Kontakt SIEMENS hotlinen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61730 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningsområdet ligger uden for begrænsningen**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring:**Reaktion:** Interpreterstop

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller bearbejdningsområdet og indgrænsningerne**Programfortsættelse:** Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61731 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Konturretning kan ikke beregnes**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring:**Reaktion:** Interpreterstop

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturerne

- Kontroller, om der er et konturstartpunkt

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61732 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Der er ikke valgt et materiale til bearbejdningen**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Bloknummer, label

Forklaring:**Reaktion:** Interpreterstop

NC-startspærring i denne kanal.

Interfacesignaler programmeres.

Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller programmeringen af råarbejdsstykke- og færdigarbejdsstykkekonturen, særligt deres position i forhold til hinanden

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61733 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Skæreposition med bearbejdningsretning ikke forenelig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller den programmerede bearbejdningsretning i forbindelse med værktøjets skæreposition

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61734 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Færdigemnekonturen ligger uden for råemnekonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller programmeringen af færdigarbejdsstykke- og råarbejdsstykkekonturen, særligt deres position i forhold til hinanden

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61735 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Positionering D er større end værktøjets plattelængde

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller positioneringen D sammen med værktøjets plattelængde i værktøjsstyringen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61736 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningsskæredybden er større end værktøjets maks. spåndybde

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61737	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningsskæredybden er ringere end værktøjets min. spåndybde
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61738	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Forkert skærposition
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller skærposition i værktøjsstyringen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61739	%[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Råemne skal have en lukket kontur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om råarbejdsstykketkonturen er lukket
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61740	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kollision pga. tilkørsel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Vælg startpositionen således, at en kollisionsfri tilkørsel til konturen er mulig
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61741 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aksen er i et negativt område

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller aksens position i ordinatorne

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61742 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Returplan %4 ligger inden for bearbejdningsområdet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller under en indvendig bearbejdning selve bearbejdningsområdet i forbindelse med den anførte returafstand (\$SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61743 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Føringskanal for 2-kanals spåntagning mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er fastlagt en føringskanal

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61744 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Følgekanal for 2-kanals spåntagning mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er fastlagt en følgekanal

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61745	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]2-kanals spåntagning i 2 føringkanaler (%4) er aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om 2 føringkanaler er aktive - Kontroller, om 2-kanals spåntagningen er aktiv på samme tid i mere end 2 kanaler. - Der må kun være 2 kanaler aktive, en føring- og en følgekanal.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61746	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]2-kanals spåntagning allerede aktiv i kanalerne (%4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om 2-kanals spåntagningen er aktiv på samme tid i mere end 2 kanaler. - Der må kun være 2 kanaler aktive, en føring- og en følgekanal.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61747	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Forkert føringkanal for 2-kanals spåntagning (%4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om føringkanalens program er i gang i den kanal, som blev udvalgt med følgekanalens program i parameter partnerkanalen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61748	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdingsniveauet ikke ens i føring- og følgekanalen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Bearbejdingsniveauet skal være ens i føring- og følgekanalen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61749	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Teknologien i førings- og følgekanalen er ikke ens
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Teknologien (spåntagning/-rest, stikning/-rest, stikdrejning/-rest) skal være ens i førings- og følgekanalen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61750	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bearbejdningen i førings- og følgekanalen er ikke ens
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Bearbejdningen (skrubbearbejdning/sletbearbejdning) skal være ens i førings- og følgekanalen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61751	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Målesystemet i førings- og følgekanalen er ikke ens
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Målesystemet (G-gruppe: 13 (G70, G71, G700, G710)) skal være ens i førings- og følgekanalen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61752	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Værktøjets skærposition eller skæreretning er ikke ens.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Værktøjets skærposition og skæreretning skal være ens i førings- og følgekanalen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61753	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Forskelle i værktøjets radier for stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Værktøjsradierne må højst have slettillægget til forskel under skrubbearbejdningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61754	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Værktøjsradierne skal være lige store under sletbearbejdningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om værktøjsradierne er lige store i førings- og følgekanalen
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61755	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Plattebredderne er ikke lige store
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller, om plattebredderne på stikværktøjet i førings- og følgekanalen er lige store.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61756	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Flerkanalet bearbejdning ikke mulig pga. værktøjskollision
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En flerkanalet bearbejdning med de programmerede parametre ville medføre en værktøjskollision.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Tilpas parametrene (forskydning DCH) således, at en flerkanalet bearbejdning er mulig, eller anvend en etkanalet bearbejdning.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61757 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Det færdige arbejdsstykke ligger uden for indstiksgrenserne.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det færdige arbejdsstykke ligger uden for de fastlagte indstiksgrenser.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller det færdige arbejdsstykkets kontur med henblik på indstiksgrenserne XDA og XDB

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61758 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Masterspindelmaskinaksen er ikke ens i førings- og følgekanalen.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Masterspindelens maskinaksereference er ikke ens i førings- og følgekanalen.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller maskinparametrene 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND og 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61759 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Position følgekanal tilsidesætter softwareyderstilling

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Tilkør værktøjspositionen fra føringskanalen i CYCLE952 ved en tokenalet spåntagning med bearbejdningen balance cutting (sletbearbejdning eller skrubbearbejdning med parameter DCH=0) før aksekoblingen aktiveres i følgekanalen. I dette tilfælde tilsidesætter værktøjspositionen fra føringskanalen softwareyderstillingerne i følgekanalen.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Der skal tilkøres en position i føringskanalen, som også kan tilkøres i følgekanalen uden at softwareyderstillingerne tilsidesættes.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61800 [Kanal %1:] Sætning %2: Ekst. CNC-system mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der er ikke programmeret en maskinparameter for eksternt sprog MD18800: \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE eller optionsbit 19800 \$ON_EXTERN_LANGUAGE.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61801 [Kanal %1:] Sætning %2: Forkert G-kode valgt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret en talværdi, der er ugyldig for det anførte CNC-system i programkaldet CYCLE300<værdi> eller i cyklus-settingparameteren blev der angivet en forkert værdi for G-kode systemet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61802 [Kanal %1:] Sætning %2: Forkert aksetype

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede akse er tilordnet en spindel.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61803 [Kanal %1:] Sætning %2: Programmeret akse eksisterer ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede akse findes ikke i systemet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _AXN.
Kontroller MD20050-20080.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61804 [Kanal %1:] Sætning %2: Progr. position overskrider referencepunkt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede mellemposition eller den aktuelle position er bag referencepunktet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61805 [Kanal %1:] Sætning %2: Værdi absolut eller inkremental programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede mellemposition skal programmeres absolut og inkrementel.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61806 [Kanal %1:] Sætning %2: Forkert aksetildeling

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Aksetilordningens rækkefølge er forkert.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61807 [Kanal %1:] Sætning %2: Forkert spindelretning programmeret (aktiv)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den programmerede spindelretning er i modstrid med den spindelretning, der er fastsat til cyklussen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren SDR og SDAC.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61808 [Kanal %1:] Sætning %2: Endelig boreddybde eller enkeltboreddybde mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Den samlede dybde Z eller enkeltboreddybden Q mangler i G8xblok (første kald i cyklussen).

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61809 [Kanal %1:] Sætning %2: Boreposition ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: --

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61810 [Kanal %1:] Sætning %2: ISO-G-kode ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret et ikke tilladt ISO-aksenavn i kaldeblokken.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61811 [Kanal %1:] Sætning %2: ISO-aksenavn ikke tilladt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret en ikke tilladt talværdi i kaldeblokken.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61812 [Kanal %1:] Sætning %2: Værdi(er) i ekstern cykluskald forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der blev programmeret en ikke tilladt talværdi i kaldeblokken.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61813 [Kanal %1:] Sætning %2: GUD-værdi forkert defineret

Forklaring: I cyklus-settingparametrene blev der angivet en ugyldig talværdi.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61814 [Kanal %1:] Sætning %2: polære koordinater med cyklus ikke mulig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: --

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61815 [Kanal %1:] Sætning %2: G40 ikke aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer

Forklaring: G40 var ikke aktiv før cykluskaldet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61816 [Kanal %1:] Sætning %2: Akser ikke på referencepunktet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: --

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61817 [Kanal %1:] Sætning %2: aksekoordinater inden for beskyttelsesområdet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:	--
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61818 [Kanal %1:] Sætning %2: Akseområdets grænseværdier er de samme

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	--
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61819 [Kanal %1:] Blok %2: Kollisionsfare under returnering: Værktøj tilsidesætter programmeret kontur

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Returnering til startpunktet tilsidesætter konturen ved G70 i ISO-mode.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indføj en G1-blok ved startpunktets højde til sidst i konturen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61840 [Kanal %1:] blok %2: Fejl under udførelsen af den automatiske servo optimering

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label %3 = Kvitteringsmodus %4 = MMC sekvensnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61841 [Kanal %1:] Blok %2: Nødvendige GUD mangler til automatisk servo optimering: %3

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Manglende GUD

Forklaring:

Reaktion:
 Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse:
 Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61842 [Kanal %1:] Blok %2: Cykluskald ikke tilladt for automatisk servo optimering: %3

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
 %3 = Caller

Forklaring:
 CYCLE75x må ikke kaldes, da denne kaldes af en cyklus fra et standard- eller fabrikantcyklusbibliotek.

Reaktion:
 Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning:
 Der kræves et fabrikantpassword til kald af CYCLE75x.

Programfortsættelse:
 Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61850 [Kanal %1:] Blok %2: Cylinderkappetransformationen er ikke frigivet

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:
 Cylinderkappetransformationen er ikke frigivet til ShopMill.

Reaktion:
 Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse:
 Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61851 [Kanal %1:] Blok %2: Der er ikke indstillet en passende transformation: %4

Parameter:
 %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:
 Den ønskede transformation er ikke indstillet for denne maskine.

Reaktion:
 Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse:
 Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61852 [Kanal %1:] Blok %2: Transformationen er ikke indstillet for dette plan: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Transformationen er ikke indstillet for det anvendte plan. Skift plan.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61853 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert plan til en bearbejdning med en rundakse: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Rundaksen kan ikke bearbejdes i det aktuelle plan. Skift plan.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61854 [Kanal %1:] Blok %2: Underprogramniveauet er for dybt for bloksøgningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Underprogramniveauet er for dybt for bloksøgningen.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Udfør bloksøgningen med en anden blok.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61855 [Kanal %1:] Blok %2: Målpunktet ligger i returneringsområdet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Det angivne målpunkt ligger i returneringsområdet.

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Foretag en ændring af målpunktet eller returneringsområdet.

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61856	[Kanal %1:] Blok %2: Absolut indtastning af nulpunktsforskydningsværdien ikke frigivet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En absolut indtastning af nulpunktsforskydningsværdien er ikke frigivet.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	52212 \$MCS_FUNCTION_MASK_TECH Bit 6: Nulpunktforskydningsværdien ZV kan ikke indtastes absolut (ShopTurn).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61857	[Kanal %1:] Blok %2: Ingen rundakse oprettet til optagelse af råemne
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke oprettet en rundakse til optagelse af råemne.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller MD52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB Bit 8.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61858	[Kanal %1:] Blok %2: Drejning kun mulig med råemne, der er opspændt i midten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Drejning kun mulig med et råemne, der er opspændt i midten.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend et råemne, der er opspændt i midten.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61859	[Kanal %1:] Blok %2: Drejning ikke frigivet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Drejning er ikke oprettet på maskinen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller maskinparameteren: 52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (drejning).
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61860	[Kanal %1:] Blok %2: Drejning kun mulig på drejespindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der blev ikke valgt en drejespindel som opspænding til drejningen.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg en drejespindel som opspænding til drejningen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61861	[Kanal %1:] Blok %2: Pinoldokken ikke valgt i denne kanal
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Pinoldokken blev valgt i en anden kanal, men ikke i denne kanal. Den uens aktivering/deaktivering modsiger hinanden. Ved en aktiveret pinoldok må modspindlen ikke positioneres. Ved en deaktiveret pinoldok skal modspindlen positioneres.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Aktiver eller deaktiver pinoldokken konsekvent i alle kanaler.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61862	[Kanal %1:] Blok %2: Det er ikke tilladt at indlæse en ShopTurn-cyklus i et ShopMill-program
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt at indlæse en ShopTurn-cyklus i et ShopMill-program.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Slet blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61863	[Kanal %1:] Blok %2: Det er ikke tilladt at indlæse en ShopMill-cyklus i et ShopTurn-program
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Det blev forsøgt at indlæse en ShopMill-cyklus i et ShopTurn-program.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Slet blokken.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61864	[Kanal %1:] Blok %2: Valget pinoldok ja/nej skal være ens i alle kanaler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Valget pinoldok ja/nej skal være ens i programhovedet for alle kanaler.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør samme indstilling for pinoldok ja/nej i programhovedet for alle kanaler.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61865	[Kanal %1:] Blok %2: ShopTurn-cykluskald kun tilladt i et ShopTurn-program
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En ShopTurn-cyklus må ikke anvendes uden for et ShopTurn-program, da de foreskrevne omgivelsesvariabler ikke tildeles.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indlæs en ShopTurn-cyklus i et ShopTurn-program. Er dette ikke muligt, skal opgaven programmeres med G-kode.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61866	[Kanal %1:] Blok %2: ShopMill-cykluskald kun tilladt i et ShopMill-program
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	En ShopMill-cyklus må ikke anvendes uden for et ShopMill-program, da de foreskrevne omgivelsesvariabler ikke tildeles.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indlæs en ShopMill-cyklus i et ShopMill-program. Er dette ikke muligt, skal opgaven programmeres med G-kode.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61867	[Kanal %1:] Blok %2: Startværdien må ikke være større end afstanden til midterpunktet ved endeflade C.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Startværdi for høj. Startværdien må ved endeflade C ikke være større end afstanden til midterpunktet. Ellers medfører det en start i det negative område, hvilket igen medfører at drejespindlen reverserer.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Anvend en lavere startværdi eller endeflade Y hvis muligt.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61868	[Kanal %1:] Blok %2: Programmet blev oprettet på en anden maskine og skal tilpasses.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Programmet blev oprettet på en anden maskine og indeholder programdele, som ikke kan udføres på denne maskine.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Programmet skal tilpasses i ShopMill/ShopTurn-editoren.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61869	[Kanal %1:] Blok %2: Bloksøgning kun mulig med beregning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	I ShopMill og ShopTurn er kun en bloksøgning med beregning mulig.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Vælg en anden bloksøgningsmodus.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61870	[Kanal %1:] blok %2: Der er risiko for kollision ved automatisk returnering. Træk værktøjet manuelt tilbage!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Der er risiko for kollision ved automatisk returnering.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Træk værktøjet manuelt tilbage!
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61900	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Navn på det NC-program, der skal genereres, mangler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller parameteren PRG
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61901 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur %4 findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkaldet
- Kontroller, om konturerne i programlageret (arbejdsstykker, underprogrammer eller hovedprogrammer) findes

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61902 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i lommekonturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er labels i lommekonturen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61903 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i råemnekonturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller om der er labels i råarbejdsstykkekonturen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61904 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i økonturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er labels i økonturen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61905 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i tapkonturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er labels i tapkonturen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61906 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 i konturen findes ikke

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er labels i konturen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61907 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Lommekontur mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkald

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61908 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Råemnekontur mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkald

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61909 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i lommekontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller lommekonturens programmering

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61910 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i råemnekontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller råarbejdsstykketkonturens programmering

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61911 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i økontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller økonturens programmering
 - Kontroller, om økonturen er lukket
 - Kontroller konturen for selvsnit

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61912 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i tapkontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller tapkonturens programmering

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61913 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i kontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturens programmering

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61914 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Der er for mange konturer

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller antal konturer

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61915 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Fræserradius for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller fræserens radius i værktøjsstyringen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61916 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Beregningen blev afbrudt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Beregningen blev afbrudt af PI-ydelsen, forsøg igen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61917	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kombinationen centrering/forboring og tapning ikke tilladt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Bearbejdning af tappe sammen med forboring/centrering er ikke tilladt!
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61918	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fræserradius restbearbej. skal være ringere end referenceværktøjets fræserradius
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller fræserradius for resterende bearbejdning, denne skal være mindre end fræserradiusen på referenceværktøjet!
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61919	%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Referenceværktøjets skærradius for lille
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller referenceværktøjets radius!
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.
61920	%[[Kanal %1:] blok %2: %]fejlf under konturfræsning%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	3020: Intet lager til rådighed 3022: Konturen er forkert 3023: Kontroller konturen (konturen indeholder evt. for små elementer) 3356: Restmaterialet kan ikke bearbejdes helt med det anvendte værktøj.
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: 3020, 3022 og 3023: Kontroller kontur og de teknologiske data
3356: Anvend et værktøj med en mindre diameter ved bearbejdningen af resterne, som kan bearbejde restmaterialet helt.
Kontakt SIEMENS hotlinen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61921 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl under fræsning af noter %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61922 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Label %4 findes ikke i notkontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

- Kontroller, om der er labels i notkonturen
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61923 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fejl i notkontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning:

- Kontroller notkonturens programmering
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61924 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Notkontur mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkald
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61930 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]ingen kontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturkaldet
 - Kontroller, om konturerne i programlageret (arbejdsstykker, underprogrammer eller hovedprogrammer) findes

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61931 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Konturen er ikke lukket

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller, om konturerne er lukkede

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61932 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]konturen med selvskær

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag en ændring af konturprogrammeringen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61933 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]for mange konturelementer

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag en ændring af konturprogrammeringen, forsøg i den forbindelse af reducere antallet af konturelementer
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61934 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Programmering af bearbejdningsniveau er ikke tilladt her

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag en ændring af konturprogrammeringen
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61935 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Programmering af målesystem inch/metrisk er ikke tilladt her

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag en ændring af konturprogrammeringen
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61936 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]G0 er ikke tilladt i konturprogrammeringen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Foretag en ændring af konturprogrammeringen, erstat G0 med G1
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61937 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Lommedybden er forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller parameteren Z1

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61938 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Startpunktangivelse mangler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller parameteren for startpunktets angivelse,
- Ved G17: XS, YS
- Ved G18: ZS, XS
- Ved G19: YS, ZS

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61939 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Cirkel uden angivelse af midterpunkt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller konturprogrammeringen, især cirkelprogrammeringen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61940 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Startpunktangivelsen er forkert programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Korrigér startpunktangivelsen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61941 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Helixradius for lille

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Forstør helixradius
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61942 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Helix overholder ikke kontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller helixradius, reducer evt.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61943 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Hen-/tilbagegående bevægelse overholder ikke kontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Reducer evt. sikkerhedsafstanden SC.
Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61944 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Rampevandring for kort

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring: Meldingen "rampestrækning for kort" ses ved en pendlende neddykning, hvis værktøjets afstand på rampevejen er mindre end fræserdiametere til nedstikspunktet eller hvis bearbejdningsdybden ikke nås.

Reaktion: Interpreterstop
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: - Reducer nedstiksvinklen, hvis værktøj bliver for tæt på nedstikspunktet
 - Forstør nedstiksvinklen, hvis værktøjet ikke når bearbejdningsdybden
 - Anvend et værktøj med en mindre radius
 - Brug en anden nedstiksmodus

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61945 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Planpositionering for stor, der er resthjørner tilbage

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller parameteren for planpositioneringen - Ved G17: DXY - Ved G18: DZX - Ved G19: DYZ
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61946 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Økonturen findes dobbelt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Slet dobbelt økontur
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61947 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Tapkonturen findes dobbelt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Slet dobbelt tapkontur
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61948 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Der er ikke valgt et materiale til bearbejdningen

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller konturens programmering
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61949 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Øen ligger uden for lommen

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
-------------------	---

Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller ø-/lommekonturens programmering
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61950 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Der er intet restmateriale

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	--
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61951 %[[Kanal %1:] Sætning %2: %]Fræserradius for restmateriale for stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	- Anvend en fræser med en mindre radius
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61952 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Restmaterialefræserens radius for lille i forhold til referencefræseren

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	
Reaktion:	Interpreterstop NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:	- Anvend en fræser med en større radius til den resterende bearbejdning
Programfortsættelse:	Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61953 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Teknologiskift til forbearbejdning ikke muligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:	- Den aktuelle bearbejdningens teknologi passer ikke til forbearbejdningens teknologi
--------------------	---

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Tilpas teknologien for den aktuelle bearbejdning til teknologien for forbejdningen

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61954 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aktivt og programmeret værktøj er ikke ens**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: - Aktivt og programmeret værktøj er ikke ens

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller aktivt og programmeret værktøj

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61955 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Den interne hukommelse til konturberegningen er nået**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: - Den interne hukommelse er ikke stor nok til konturberegningen

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller følgende parametre/muligheder:
- kan stigningsvinklen forstørres
- kan der anvendes et værktøj med en større diameter
- kan nulstilles i settingsparameteren \$SCS_FUNCTION_MASK_MILL_SET Bit3

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

61956 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aktiv værktøjsradius skal være mindre eller lig med radius for referenceværktøjet**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Interpreterstop
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: - Kontroller den aktive værktøjsradius; den skal være mindre eller lig med radius for referenceværktøjet!

Programfortsættelse: Slet alarmer med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

62000 [Kanal %1:] Sætning %2: Isæt nyt værktøj

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Sæt et nyt værktøj i.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62098 [Kanal %1:] Blok %2: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Denne alarm anvendes til forskellige formål.
Se alarmteksten.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Afhængig af alarmteksten

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62100 [Kanal %1:] Sætning %2: ingen borecyklus aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: En borecyklus er ikke indlæst modalt før borebilledecyklussen indlæses.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller om, en borecyklus er indlæst modalt, før borebilledecyklussen indlæses.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62101 [Kanal %1:] Sætning %2: Fræserretning ikke korrekt - G3 produceres

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Med- eller modløb er programmeret. Men spindlen roterer ikke under cykluskald.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller værdien i parameteren CDIR.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62102 [Kanal %1:] Sætning %2: lomme blev ikke helt oprømmet under sletbearbejdningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62103 [Kanal %1:] Sætning %2: ingen sletovermål programmeret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Der er ikke programmeret et sletillæg, selv om der kræves et sletillæg til denne bearbejdning.

Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Programmer slettillægget.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62104 [Kanal %1:] Sætning %2: Borecyklusnummer forkert defineret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62105 [Kanal %1:] Sætning %2: Antal spalter eller linier er nul

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller parameteren _NUM1 og _NUM2.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62106 [Kanal %1:] Blok %2: Forkert værdi for overvågningsstatus ved værktøjsovervågning

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62107 [Kanal %1:] Blok %2: Parameter %4 forkert defineret ved værktøjsovervågning i cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62108 [Kanal %1:] Blok %2: Fejl i funktionen værktøjsovervågning i cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62180 [Kanal %1:] Sætning %2: indstil rundakser %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Eksempel på visningen af en drejevinkel, der skal indstilles, ved manuelle rundakser:
62180 "Indstil rundakser B: 32.5° C=45°"

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Vinklen, der skal indstilles, ved manuelle rundakser

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62181 [Kanal %1:] Sætning %2: Rundakse %4 indstilles

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: Eksempel på visningen af en drejevinkel, der skal indstilles, ved en manuel rundakse:
62181 "Indstil rundakse B: 32.5°"

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Vinklen, der skal indstilles, ved manuel rundakse

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62182 [Kanal %1:] Sætning %2: Hoved skal isættes: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Opfordring til at isætte et H-/V-hoved.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62183 [Kanal %1:] Sætning %2: Hoved skal tages ud: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62184 [Kanal %1:] Sætning %2: Hoved skal udskiftes: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: --

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62185 [Kanal %1:] Sætning %2: Vinkel tilpasset til vinkelraster: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label

Forklaring: %4 differencevinkel ved hirthfortanding
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller idriftsættelsen af drejning CYCLE800.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62186 [Kanal %1:] Blok %2: Ingen svingning i JOG -> NPF G%4 aktiv og samlet basis NPF (G500)indeholder drejninger

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Under en drejning i JOG kan der ikke skrives en rotation i nulpunktforskydningen NPF, hvis der i den samlede basis NPF eller basisreferencen allerede er rotationer
 Fejlmeldingen 62186 kan skjules -> se settingparameteren 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: %4 nummer på den aktive nulpunktforskydning NPF.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62187 [Kanal %1:] Blok %2: Svingning i JOG - G500 aktiv og samlet basis NPF eller reference indeholder drejninger

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Under en drejning i JOG kan der ikke skrives en rotation i nulpunktforskydningen NPF, hvis der ved en aktiv G500 i den samlede basis NPF eller basisreferencen allerede er rotationer
 Fejlmeldingen 62187 kan skjules -> se settingparameteren 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Se henvisningen til 62186 og 62187.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62200 [Kanal %1:] Sætning %2: Start spindel

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Der stoppes før gevindet bearbejdes, da spindlen er standset.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Start værktøjsspindlen før gevindet bearbejdes.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62201 [Kanal %1:] Blok %2: Z-forskydning påvirker ikke returplan.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Bloknummer, label
Forklaring: Returplanerne baserer sig på arbejdsstykket. Derfor virker de programmerbare forskydninger ikke på returplanerne.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Kontroller, at der ikke sker en kollision pga. forskydningen.
 Bekræft derefter NC-start.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62202	[Kanal %1:] Blok %2: NB: Værktøj kører direkte til bearbejdning!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label
Forklaring:	Efter en bloksøgning bør en position nås med en direkte tilkørsel.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller, om den ønskede position kan opnås uden kollisioner. Bekræft derefter NC-start.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
62300	[Kanal %1:] Blok %2: Kontroller nr. for erfaringsværdilageret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	-
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller den nom. værdi
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
62301	[kanal %1:] blok %2: Bemærk: søgning, testkørsel eller simulation aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Deaktiver programtest eller testkørsel
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
62303	[Kanal %1:] Sætning %2: Konfidensområde overskredet %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller den nom. værdi og parameteren _TSA
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
62304	[Kanal %1:] Sætning %2: Overmål
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Akt-nom-differencen i målingen er større end tolerance-overgrænsen (maskeparameter TUL): - TUL viser måledifferencens øvre tolerancegrænse. - TUL baserer altid på materialet, uafhængigt af, om det drejer sig om en udvendig eller indvendig bearbejdning. - Boring/lomme er dermed for lille eller tappen er for stor. - Det vil sige, at der spåntages mere. - Målecyklusparameteren TUL svarer til det branchetypiske begreb "øvre afvigelse" for pasninger og tolerancer.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Målt-nom-differencen er større end tolerance-overgrænsen (parameteren _TUL).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62305 [Kanal %1:] Sætning %2: undermål

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Akt-nom-differencen i målingen er mindre end tolerance-undergrænsen (maskeparameter TLL):

- TLL viser måledifferencens nedre tolerancegrænse.
- TLL baserer altid på materialet, uafhængigt af, om det drejer sig om en udvendig eller indvendig bearbejdning.
- Boring/lomme er dermed for stor eller tappen er for lille.
- Det vil sige, at der er allerede spåntaget for meget materiale.
- Målecyklusparameteren TLL svarer til det branchetypiske begreb "nedre afvigelse" for pasninger og tolerancer.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Målt-nom-differencen er mindre end tolerance-undergrænsen (parameteren _TLL).

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62306 [Kanal %1:] Sætning %2: tilladt måledifference overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Målt-nom-differencen er større end toleranceparameteren _TDIF, værktøjsparametrene korrigeres ikke.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62307 [Kanal %1:] Blok %2: Maks. tegntal pr. linie overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Antal tegn pr. linie er ikke nok.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Forhøj værdien i _PROTFORM[1]

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62310 [Kanal %1:] Blok %2: Det maks. antal tegn per linie er begrænset til %4 tegn per linie

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: -

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62311 [Kanal %1:] Blok %2: Det maks. tegnantal pr. linie _PROTFORM[1] tilpasses.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Antal maksimale antal tegn pr. linie _PROTFORM[1] blev tilpasset.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: -

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62312	[Kanal %1:] Sætning %2: måletaster står ikke lodret i forhold til planet!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	-
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
62314	[Kanal %1:] Blok %2: Vandringsbegrænsning ved software-yderstilling, %4 kollisionsovervågning aktiveret, videre med NC-START / afbrydelse med RESET
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Denne alarm udlæses kun ved udvendige målinger (tværforbindelse, tap, kugle) som forespørgsel til programfortsættelse før sænkebevægelsen i positioneringsaksen. Årsagen til alarmforespørgslen er den aktuelt udførte vandringsreduktion af måleaksen i arbejdsplanet. Uden vandringsreduktion er vandringsbevægelsen længere end arbejdsplanets software-yderstilling. En tilsvarende NCK-alarm 10722 ville blive udløst. Med programstoppet kan brugeren kontrollere, om en kollisionfri sænkning i positioneringsaksen til målehøjden er muligt. Hvis måletasteren alligevel kobles (kollision) i positioneringsaksen efterfølgende bevægelse, udlæses alarmer 61402.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontrollér den indstillede indstillingsværdi. - Anbring arbejdsstykket længere væk fra software-yderstillingen.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
62315	[Kanal %1:] blok%2: Overskriv kinematikrecord %4 ja -> NC-start, nej -> reset
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
62316	[Kanal %1:] Blok %2: Overskriv TRAORI-data ja -> NC-start, nej -> reset
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.
62317	[Kanal %1:] Blok %2: Tolerance for linearvektor %4 overskredet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:	Stammer fejlen fra CYCLE996 eller CYCLE9960: De lineære vektorers tolerance er overskredet under måling af kinematikken. Tolerancens værdi overføres i parameter TLIN. Ved TLIN=0 eller ved tolerance(kontrol) = nej udføres ingen overvågning af de målte vektorer.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der kan udføres en 2. måling med stor tolerance til analysen. Kinematikdataene bør ikke overskrides. De nye målte vektorer dokumenteres i måleprotokollen (datafaile).
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62318 [Kanal %1:] Blok %2: Tolerance for rundaksevektor %4 overskredet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62319 [Kanal %1:] Blok %2: Der sker ingen intern korrektur af kalibreringsdataene

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller måletasterjusteringen/spindelpositionen! Emnemåletasterens justering (programmeret position) i arbejdsspindlen skal på tidspunktet for kalibreringen og målingen være den samme! Er disse positioner ikke ens, kan kalibreringsparametrene ikke korrigeres cyklusinternt med henblik på en koordinatdrejning i arbejdsplanet omkring positioneringsaksen!
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62320 [Kanal %1:] Blok %2: Enkeltskær ligger uden for måledifferencen: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Enkeltskærsudmålingen har påvist, at det angivne antal skær ligger uden for måledifferencen. Det skal afgøres, om der kan arbejdes videre med dette værktøj eller ej.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

62321 [Kanal %1:] Blok %2: Rundakse 1: Tolerance diameter kalibreringskugle overskredet mellem måling %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Bloknummer, label, kanalnummer
Forklaring:	Se målt diameter i parametrene _OVR[72] til _OVR[74] eller værdien i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontrol af kalibreringsdata eller ny kalibrering af en 3D-måletaster

Kontrol af kalibreringskuglens mekaniske opbygning i maskinen

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62322 [Kanal %1:] Blok %2: Rundakse 2: Tolerance diameter kalibreringskugle overskredet mellem måling %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring: Se målt diameter i parametrene _OVR[75] til _OVR[77] eller værdien SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontrol af kalibreringsdata eller ny kalibrering af en 3D-måletaster

Kontrol af kalibreringskuglens mekaniske opbygning i maskinen

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62377 [Kanal %1:] Blok %2: Måletolerance %4 overskredet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62500 [Kanal %1:] Blok %2: SOH blev begrænset

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller grænseværdien for FSVC og programmer evt. en ringere værdi i NC-programmet

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62501 [Kanal %1:] Blok %2: Hastighed blev begrænset

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller grænseværdien for omdrejningstallet og programmer evt. en ringere værdi i NC-programmet

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62502 [Kanal %1:] Blok %2: Afretter %4, SOH blev begrænset

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller grænseværdien for FSVC og programmer evt. en ringere værdi i NC-programmet

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

62503 [Kanal %1:] Blok %2: Afretter %4, hastighed blev begrænset

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Bloknummer, label, kanalnummer

Forklaring:

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller grænseværdien for omdrejningstallet og programmer evt. en ringere værdi i NC-programmet

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

HMI-alarmer

120200	Billededitering undertrykt, vent venligst
Forklaring:	Styringen er belastet så meget af bearbejdningen af et hovedprogram, at den ikke længere kan sørge for aktuelle visningværdier.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen forsvinder selv efter, når overbelastningen er væk. Opstår denne alarm ofte, skal maskinens idriftsætter foretage tilsvarende foranstaltninger (f.eks. reducere IPO-taktraten)
Programfortsættelse:	Intern
120400	Indstillinger til de acykliske forbindelser til drivapparaterne er endnu ikke aktive.%nTænd/sluk HMI!
Forklaring:	En filoverførsel fra/til et drevapparat mislykkedes, da indstillingerne for de acykliske forbindelser til drevapparaterne først aktiveres efter en HMI-genstart.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Sluk/tænd for HMI, og gentag processen, der udløste alarmen.
Programfortsættelse:	Intern
120401	SINAMICS: Skrivejob til parameter %1, værdi %2, område %3: %4s tidsoverskridelse!
Parameter:	%1 = Nummer på den parameter, hvis værdi skal skrives. %2 = Værdien, der skal skrives. %3 = Område (drevobjektklasse, til hvilken skriveordren blev adresseret). %4 = Den forløbne tid, uden at skriveordren blev kvitteret af drevapparatet.
Forklaring:	Skriveordren for en SINAMICS parameter blev ikke kvitteret af drevapparatet inden for 10 sekunder. Kvitteres en skriveordre ikke inden for 10 sekunder af drevapparatet, udløses alarmen igen. Kvitteringen af en skriveordre afventes i maksimalt 130 sekunder, dvs. overskrides tiden, der er angivet i alarmen, med 130 sekunder, gås der ud fra, at skriveordren mislykkedes; i modsat fald gås der ud fra, at skriveordren blev korrekt udført til trods for en overskridelse af tiden.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udgør tidsoverskridelsen, der er angivet i alarmen, mindre end 130 sekunder, skal alarmen kvitteres; eller sluk/tænd for styringen, drevsystemet og HMI og gentag derefter den proces, der udløste alarmen.
Programfortsættelse:	Intern
120402	Bus%1.Slave%2: %3: Der kræves SINAMICS-første idriftsættelse!
Parameter:	%1 = Busnummer %2 = Slaveadresse %3 = Navnet på det pågældende drevapparat
Forklaring:	Drevapparatet med det/den i alarmen anførte busnummer og slaveadresse er i tilstanden 'første idriftsættelse'.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Udfør den første idriftsættelse på det pågældende drevapparat. Skift i HMI til dialogen 'idriftsættelse > drevsystem > drevapparater', vælg det pågældende drevapparat og følg henvisningerne fra HMI.
Programfortsættelse:	Intern

120403 Bus%1.Slave%2: %3: Kontroller/kvitter topologi!**Parameter:**

%1 = Busnummer

%2 = Slaveadresse

%3 = Navnet på det pågældende drevapparat

Forklaring:

Drevapparatet med det/den i alarmen anførte busnummer og slaveadresse har fastslået en ugyldig forskel mellem den nom. topologi og den aktuelle topologi under en kontrol af DRIVE-CLiQ topologien.

Af denne årsag har drevapparatet stoppet opstarten i tilstanden 'topologifejl'.

Reaktion:

Alarmvisning.

Afhjælpning:

- Kontroller den aktuelle topologi og foretag en ændring, som svarer den til nom. topologi.

- Kontroller DRIVE-CLiQ-kabler for kabelbrud og kontaktproblemer.

- Test DRIVE-CLiQ-komponenterne for funktion.

NB:

HMI tilbyder under 'idriftsættelse > drevsystem > drevapparater > topologi' en egnet diagnose (f.eks. nom-/akt-sammenligning).

Programfortsættelse:

Intern

120404 Opbygning af en acyklisk forbindelse %1 mislykkedes.%nTænd/sluk styring, drev og HMI.**Parameter:**

%1 = Forbindelsesnavn

Forklaring:

Oprettelsen af en acyklisk forbindelse til et drevapparat for en filoverførsel fra/til dette drevapparat mislykkedes.

Filen kunne ikke overføres fra/til dette drevapparat.

Det pågældende drevapparat har det i forbindelsesnavnet indeholdte busnummer og slaveadresse / DRIVE_<Busnummer>_<Slaveadresse>.

Reaktion:

Alarmvisning.

Afhjælpning:

Udfør de anførte foranstaltninger i den anførte rækkefølge, indtil processen, der udløste alarmen, kunne udføres problemfrit:

1. Sluk/tænd for styring, drev og HMI, og gentag derefter den proces, der udløste alarmen.

2. Indlæs en PROFIBUS-konfiguration (HW konfig) med den samme PLC- og CP-subnet-ID i PLC og PC, sluk/tænd for styringen og HMI og gentag derefter den proces, der udløste alarmen.

3. Genopret fabriksindstillingerne for det pågældende drevapparat, sluk/tænd for styringen, drevene og HMI, og gentag derefter den proces, der udløste alarmen.

4. Åbn en support request med fejltekst under: <http://www.siemens.com/automation/support-request>

Programfortsættelse:

Intern

120405 SINAMICS: Fastprogramupdaten af DRIVE-CLiQ komponenter er i gang.%nVent indtil fastprogramupdaten er afsluttet!**Forklaring:**

Firmware-update udføres for mindst en DRIVE-CLiQ komponent.

Reaktion:

Alarmvisning.

Afhjælpning:

Ingen nødvendig.

Vent indtil firmware-updaten er udført.

Firmware-updatens afslutning signaliseres med alarmen 120406.

Programfortsættelse:

Intern

120406 SINAMICS: Fastprogramupdaten af DRIVE-CLiQ komponenter er afsluttet. %nSluk og tænd igen for drevsystemet!**Forklaring:**

Firmwareupdaten af DRIVE-CLiQ komponenter er afsluttet.

Reaktion:

Alarmvisning.

Afhjælpning:

Sluk/tænd for drevsystemet samt alle DRIVE-CLiQ komponenter.

Programfortsættelse:

Intern

120407	SINAMICS: Læseordre til parameteren %1, område %2:%3s tidsoverskridelse!
Parameter:	%1 = Nummer på den parameter, hvis værdi blev udlæst. %2 = Område (drevobjektklasse, til hvilken skriveordren blev adresseret). %3 = Tiden, der kræves til læsningen af en parameter.
Forklaring:	Det varer for længe at læse SINAMICS parameteren. Dette kan medføre, at en tilsluttet HMI kun kan betjenes langsomt.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	1. Kvitter alarmen. 2. Kontroller drevudnyttelsen: Computertidsudnyttelsens værdier i parameteren r9976 for den tilhørende CPU bør være mindre end 80% 3. Åbn en support request med fejltekst under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsættelse:	Intern
120408	Der kræves en tilpasning i Safety-modusen i mindst et drevapparat!
Forklaring:	Der kræves en tilpasning af Safety-modus i mindst et drevapparat.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Der skal udføres en tilpasning i Safety-modusen under 'idriftsættelse/Safety/tilpas SI-modus'.
Programfortsættelse:	Intern
150000	Auto Servo Tuning er uventet belvet lukket ned under den forudgående handling.%nDet kan være nødvendigt at genoprette den seneste tunings udgangsdata.
Forklaring:	Alarmen signaliserer at der findes et genoprettelsespunkt. Et genoprettelsespunkt kan forblive på en platform, hvis AST afsluttes uventet (f. eks. ved strømsvigt, afbrydelse af kommunikationen etc.) Genoprettelsen af genoprettelsespunktet nulstiller maskindataene til værdierne før tuning. Dette sikrer at maskine befinder sig i en konsistent tilstand.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Genoprettelsen kan udføres fra Auto Servo Tuning-programmet i HMI-setup.
Programfortsættelse:	Intern
150001	Fejl under aut. servo optimering: %1
Forklaring:	Den automatiske akseoptimering mislykkedes. Auto servo tuning har afbrudt optimeringen på grund af en fejl.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Åbn en support request med fejltekst under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsættelse:	Intern
150002	Fejl i AST Kernel Library: %1
Forklaring:	Den automatiske akseoptimering er mislykkedes. Auto servo tuning har afbrudt optimeringen på grund af en fejl.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Åbn en support request med fejltekst under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsættelse:	Intern

150003 Aut. servo optimering har afbrudt optimeringen. Årsag: %1 (%2<AST>)

Forklaring: Den automatiske akseoptimering er mislykkedes.
Sandsynligvis er akseoptimeringskald i hovedprogrammet forkert eller ikke fuldstændigt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Slå fejlnummeret efter i brugerdokumentationen.
Delprogrammet skal genstartes, når fejlen er blevet afhjulpet.

Programfortsættelse: Intern

150004 AST Kernel Library har afbrudt optimeringen. Årsag: %1 (%2<AST>)

Forklaring: Den automatiske akseoptimering er mislykkedes.
Sandsynligvis er akseoptimeringskald i hovedprogrammet forkert eller ikke fuldstændigt.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Slå fejlnummeret efter i brugerdokumentationen.
Delprogrammet skal genstartes, når fejlen er blevet afhjulpet.

Programfortsættelse: Intern

150005 Auto servo tuning blev afbrudt af brugeren.

Forklaring: Den automatiske akseoptimering blev afbrudt af brugeren.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Hovedprogrammet skal genstartes.

Programfortsættelse: Intern

150100 Tilpasning af softkeyadgangstrin aktiv

Forklaring: Alarmen indikerer, at idriftsættelsesmoduset blev aktiveret for softkeys.
I dette modus kan softkey'ens adgangstrin tildeles på ny med et højreklik på en softkey.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når idriftsættelsesmoduset for softkeys er afsluttet.

Programfortsættelse: Intern

150201 Kommunikation med %1 svigtet

Parameter: %1 = Source-URL for de pågældende komponenter

Forklaring: Betjeningspanelet er forbundet med NC og PLC via en kommunikationsbus.
Alarmen opstår, hvis kommunikationen til disse komponenter forstyrres.
Afgives denne alarm bliver alle viste værdier, der kommer fra NC/PLC, ugyldige.
Sådanne forstyrrelser er normale under styringernes opstart (f.eks. efter en reset).

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder selv efter, når fejlen er afhjulpet.
Opstår denne alarm hele tiden, kan der være forskellige grunde hertil (f.eks. kabelbrud, NC/PLC starter ikke op, forkert adresse-/baudrate-konfiguration i én af busdeltagerne, ...)

Programfortsættelse: Intern

150202 Vent på forbindelse til %1

Parameter: %1 = Source-URL for de pågældende komponenter

Forklaring:	Betjeningspanelet er forbundet med NC og PLC via en kommunikationsbus. Alarmen opstår, når MMC startes op første gang og NC/PLC opstarten endnu ikke er afsluttet eller kommunikationen til disse komponenter er forstyrret. Afgives denne alarm bliver alle viste værdier, der kommer fra NC/PLC, ugyldige. Sådanne forstyrrelser er normale under styringernes opstart (f.eks. efter en reset).
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen forsvinder selv efter, når fejlen er afhjulpet. Opstår denne alarm hele tiden, kan der være forskellige grunde hertil (f.eks. kabelbrud, NC/PLC starter ikke op, forkert adresse-/baudrate-konfiguration i én af busdeltagerne, ...)
Programfortsættelse:	Intern
150204	---- Start alarm registrering ----
Forklaring:	Alarmen indikerer en start eller genstart af alarmregistreringen i alarmprotokollen. Er alarmprotokollen konfigureret således, at der konstant skrives i filesystemet, skrives en ny alarm i protokollen ved hver ny opstart. Alarmen skiller dermed de enkelte tidsperioder, i hvilke alarmregistreringen er aktiv. Indgang- og udgangstidsstempet er det samme, og svarer til tidspunktet for alarmregistreringens start/genstart. Alarmen ses kun i alarmprotokollen.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen kan og skal ikke også slettes, da den kun ses i alarmprotokollen.
Programfortsættelse:	Intern
150205	%1 %2
Forklaring:	Alarmen angiver fejl fastslået af alarm- og eventserveren. Alarmen anvendes universelt. Dvs. den egentlige tekst ses i parametrene %1 og %2 og er altid på engelsk. Alarmen er kun synlig i alarmprotokollen.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen slettes igen med det samme efter setting og ses derfor kun i alarmprotokollen.
Programfortsættelse:	Intern
150206	%1 %2
Forklaring:	Alarmen angiver fejl fastslået af alarm- og eventserverens adapter. Alarmen anvendes universelt. Dvs. den egentlige tekst ses i parametrene %1 og %2 og er altid på engelsk. Alarmen er kun synlig i alarmprotokollen.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen slettes igen med det samme efter setting og ses derfor kun i alarmprotokollen.
Programfortsættelse:	Intern
150207	---- Maksimal protokolstørrelse %1 MB nået ----
Parameter:	%1 = Maksimal protokolstørrelse
Forklaring:	Alarmen angiver, at den maksimale protokolstørrelse til registrering af alarmen i alarmrecordens alarmprotokol er nået. Der opstilles ingen yderligere events!
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Alarmen kan og skal ikke også slettes, da den kun ses i alarmprotokollen.
Programfortsættelse:	Intern

150300 %1 er aktiv

Forklaring: Alarmen indikerer, at der blev nået en fastlagt energitilstand.
Energitilstandene kan konfigureres via en HMI-maske under idriftsættelsen.
HMI-maskerne kan nås med shortcut "Ctrl-E".

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når den opnåede energitilstand er afsluttet.

Programfortsættelse: Intern

150301 HMI Operate version %1 kræver CNC-software version %2

Forklaring: Alarmen angiver, at den anvendte software HMI Operate version kræver en anden SINUMERIK CNC-software version.
Denne kombination kan medføre fejlfunktioner eller visningsproblemer.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Brugen af den version af SINUMERIK CNC-softwaren, der nævnes i alarmen.

Programfortsættelse: Intern

150400 System CF-kortet er næsten fyldt.

Forklaring: Alarmen indikerer, at system CF-kortet næsten er fyldt.
Slet programmer, der ikke længere er påkrævet på det lokale drev eller data på system CF-kortet.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, så snart der er nok lagerplads igen.

Programfortsættelse: Intern

150401 '%1' : '%2' kan ikke genvælges i kanal '%3'

Parameter: %1 = Det NCU-navn, med hvilket genstarten skal udføres.
%2 = Programnavn med stiangivelse.
%3 = Kanalnummer til genstarten.

Forklaring: Programmet kunne ikke aktiveres på NCU for kanalen til en automatisk opstart fra ekstern.
Kontroller, om kanalen står i reset eller om programmet forefindes.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når programmet aktiveres på NCU til kanalen til opstart fra ekstern.

Programfortsættelse: Intern

150402 Det sikrede lager til drevet 'NC Extend' er fyldt.

Forklaring: Alarmen angiver, at drevet 'NC Extend' er fyldt.
Slet programmer, som ikke længere anvendes, på det lokale drev.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, så snart der er nok lagerplads igen.

Programfortsættelse: Intern

150403 Det indstillede brugerlager på det 'lokale drev'/'NC Extend' er overskredet, se visnings-MD HMI_MEM_LIMIT_USER

Forklaring: Alarmen angiver, at brugerlageret, der er indstillet via visnings-MD HMI_MEM_LIMIT_USER, er fuld.
Slet data, der ikke længere skal bruges, på det lokale drev/NC Extend.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, så snart der er nok lagerplads igen.

Programfort-
sættelse: Intern

150404 Det indstillede fabrikantlager er overskredet, se visnings-MD HMI_MEM_LIMIT_USER

Forklaring: Alarmen angiver, at fabrikantlageret, der er indstillet via visnings-MD HMI_MEM_LIMIT_USER, er fuld.
Slet data, der ikke længere skal bruges, fra CF-kortets fabrikantområde.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, så snart der er nok lagerplads igen.

**Programfort-
sættelse:** Intern

150410 Aktion ikke mulig. Optionen er ikke konfigureret: %1

Forklaring: Funktionen kan kun udføres, hvis den pågældende option er konfigureret.
Konfigurer i betjeningsområdet "Idriftsættelse", (HSK) "Licenser", (VSK) "Alle optioner"

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder, når optionen konfigureres med efterfølgende HMI-reboot.

**Programfort-
sættelse:** Intern

150411 Tekster i PLC-projekt er ændret!%nVed behov skal disse importeres og HMI skal genstartes.

Forklaring: Indlæsning af nye tekster i PLC kræver en HMI-reboot.
Hvis der blev ændret tekster i PLC-projektet, skal disse importeres, og HMI genstartes, såfremt teksterne anvendes i HMI, f.eks. alarmtekster

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder med HMI-reboot.

**Programfort-
sættelse:** Intern

150420 Sæt venligst logondataene for Windows share, og fordel drevene

Forklaring: Alarmen signalerer, at logondataene mangler for EES drev.
Sæt venligst Windows share under ibrugtagning/HMI/Log. drev, og fordel drevene.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når logondataene for Windows share er sat og drevene er blevet fordelt.

**Programfort-
sættelse:** Intern

150421 Drevprojekteringen fordeles på NCU %1 og aktiveres

Parameter: %1 = Navnet på den NCU, som drevprojekteringen fordeles på.

Forklaring: Alarmen signalerer, at fordelingen udføres.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når drevene er blevet aktiveret på NCU.

**Programfort-
sættelse:** Intern

150422 Fejl under drevprojektering på NCU %1 for drev %2

Parameter: %1 = Navnet på den NCU, som fejlen er opstået på.

%2 = Liste over drev, hvor der er opstået en fejl.

Forklaring: Alarmen signalerer, at der er opstået en fejl under aktivering af drevene på NCU.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når NCU'ens drev er blevet aktiveret med succes.

Programfortsættelse: Intern

150423 Drevprojekteringen kunne ikke fordeles på NCU %1, fordi der behandles programmer

Parameter: %1 = Navnet på den NCU, hvor programmer er ved at blive behandlet.
Forklaring: Alarmen signalerer, at ikke alle kanaler er i tilstanden RESET på NCU.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når NCU'ens drev er blevet aktiveret med succes.
Programfortsættelse: Intern

150424 Drevprojekteringen blev ændret og skal fordeles igen

Forklaring: Alarmen signalerer, at indholdet i filen/filerne logdrive.ini har ændret sig eller ikke svarer til NCU.
Fordel venligst drevene under Ibrugtagning/HMI/Log. drev.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når drevene er blevet fordelt.
Programfortsættelse: Intern

150425 Fejl under adgang til NCU %1. Kontrollér NCU, og fordel drevene igen.

Forklaring: Alarmen signalerer, at der er opstået en fejl under adgang til NCU.
Kontrollér venligst NCU, og fordel drevene igen under Ibrugtagning/HMI/Log. drev.
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Alarmen forsvinder automatisk, når drevene er blevet fordelt.
Programfortsættelse: Intern

SINAMICS-alarmer

Alle objekter: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

201000 <Stedsoplysninger>Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: Modul: %1, linje: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Fortolk fejlbuffer (r0945).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontroller evt. data på det permanente lager (f.eks. hukommelseskort).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

Udskift Control Unit.

201001 <Stedsoplysninger>Floating Point-undtagelse

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der er opstået en undtagelse ved en operation med datatype FloatingPoint.
Fejlen kan være forårsaget af grundsystemet eller en teknologifunktion (f.eks. FBLOCKS, DCC, TEC)
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
OBS:

Yderligere informationer til denne fejl fremgår af r9999.
r9999[0]: Fejlnummer.
r9999[1]: Programtæller med tidspunktet, hvor undtagelsen er opstået.
r9999[2]: Årsag for undtagelsen ved FloatingPoint
Bit 0 = 1: Operation ugyldig
Bit 1 = 1: Deling med nul
Bit 2 = 1: Overløb
Bit 3 = 1: Underløb
Bit 4 = 1: Upræcist resultat

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontroller projektering og signaler for moduler ved FBLOCKS
- Kontroller projektering og signaler for planer ved DCC
- Kontroller projektering og signaler for planer ved TEC.

Opgrader firmware til nyere version.
Kontakt Technical Support.

201002 <Stedsoplysninger>Intern softwarefejl**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl.
Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

201003 <Stedsoplysninger>Kvitteringsforsinkelse ved adgang til lager**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Adgang til et lagerområde, der ikke returnerer "READY".
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontakt Technical Support.

201004 <Stedsoplysninger>Intern softwarefejl**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl.
Fejlsværdi (r0949, hexadecimal):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Udlæs diagnoseparameter (r9999).
- Kontakt Technical Support.
Se også: r9999

201005 <Stedsoplysninger>Firmware-download ved DRIVE-CLiQ-komponenter mislykket**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, fejlårsag: %2**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Firmware-download til en DRIVE-CLiQ-komponent er mislykket. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyxxxx hex: yy = komponentnummer, xxxx = fejlårsag xxxx = 000B hex = 11 dec: DRIVE-CLiQ-komponent har fundet en checksumfejl. xxxx = 000F hex = 15 dec: Firmware-filens indhold accepteres ikke af den valgte DRIVE-CLiQ-komponent. xxx = 0012 hex = 18 dec: Firmware-versionen er for gammel og accepteres ikke af komponenten. xxxx = 0013 hex = 19 dec: Firmware-versionen passer ikke til komponentens hardware-udgave. xxxx = 0065 hex = 101 dec: Efter flere kommunikationsforsøg, intet svar fra DRIVE-CLiQ-komponent. xxxx = 008B hex = 139 dec: Der blev i første omgang hentet en ny bootloader (skal gentages efter POWER ON). xxxx = 008C hex = 140 dec: Firmware-fil for DRIVE-CLiQ-komponent ikke tilgængelig på hukommelseskortet. xxxx = 008D hex = 141 dec: Der er meldt en inkonsistent længde af firmware. Evt. er firmware-download udløst af en tabt forbindelse til firmware-filen. Dette kan f.eks. være udløst af et projekt-download/reset af en kontrolenhed SINAMICS Integrated. xxxx = 008F hex = 143 dec: Komponenten er ikke ændret til modus for firmware-download. Det har ikke været muligt at slette den eksisterende firmware. xxxx = 0090 hex = 144 dec: Ved kontrollen af den hentede firmware (checksum) har komponenten fundet en fejl. Eventuelt er filen på hukommelseskortet defekt. xxxx = 0091 hex = 145 dec: Komponenten har ikke afsluttet kontrollen af den hentede firmware (checksum) rettidigt. xxx = 009C hex = 156 dec: Komponenten med det angivne komponentnummer findes ikke (p7828). xxxx = yderligere værdier: Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Kontroller det valgte komponentnummer (p7828). - Kontroller DRIVE-CLiQ fortrådning. - Arkiver egnet firmware-fil for download i mappen "/siemens/sinamics/code/sac/". - Anvend komponent med egnet hardware-udlæsningstilstand. - Efter fornyet POWER ON på DRIVE-CLiQ-komponent af firmware-download. Afhængig af p7826 udføres eventuelt et automatisk firmware-download.

201006	<Stedsoplysninger>Firmware-opdatering ved DRIVE-CLiQ-komponenter nødvendig
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der kræves en firmware-opdatering af en DRIVE-CLiQ-komponent, da der ikke findes egnet firmware eller firmware-version i komponenten til en drift med Control Unit. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Komponentnummer for DRIVE-CLiQ-komponent.

Afhjælpning: Firmware-opdatering via idriftsættesværktøj:
I projektnavigatoren under "Konfiguration" for den tilhørende drivenhed kan firmware-versionen for alle komponenter læses på siden "Versionsoversigt", og firmwaren kan opdateres tilsvarende.
Firmwareopdatering via parameter
- Overtag komponentnummeret fra alarmværdien, og skriv den i p7828,
Start firmware-download med p7829 = 1.

201007 <Stedsoplysninger>POWER ON ved DRIVE-CLiQ-komponent nødvendig

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der kræves en ny POWER ON for en DRIVE-CLiQ-komponent (f.eks. pga. en firmware-opdateringen).

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Komponentnummer for DRIVE-CLiQ-komponent.

OBS:

Ved komponentnummer = 1 kræves der POWER ON af Control Unit.

Afhjælpning: - Tænd/sluk for spændingsforsyningen for den anførte DRIVE-CLiQ-komponent.
- En auto-idriftsættelse forhindres for SINUMERIK. I dette tilfælde kræves der en POWER ON for alle komponenter, og auto-idriftsættelsen skal genstartes.

201009 <Stedsoplysninger>CU: Regulatormodul overtemperatur

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen (r0037[0]) på regulatormodulet (Control Unit) har overskredet den fastlagte grænseværdi.

Afhjælpning: - Kontroller lufttilførsel til Control Unit.

- Kontroller ventilator til Control Unit.

OBS:

Alarmmeldingen forsvinder automatisk, når grænseværdien underskrides.

201010 <Stedsoplysninger>Drevtype ukendt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev fundet en ukendt drevtype.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Drevobjektnummer (se p0101, p0107).

Afhjælpning: Udskift Power Module.

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader firmware til den nyere version.

- Kontakt Technical Support.

201011 <Stedsoplysninger>Download afbrudt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Projekt-download blev afbrudt. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Brugeren har afsluttet projekt-download før tid. 2: Kommunikationsledningen blev afbrudt (f.eks. kabelbrud, ledning taget af). 3: Projekt-download blev afsluttet før tid pga. idriftsættelsesværktøjet. 100: Firmware-versionen og projektfilerne, som er indlæst i filsystemet via indlæsning (download fra hukommelseskort) har forskellige versioner. OBS: Reaktionen på en afbrudt download er tilstanden "Første idriftsættelse".
Afhjælpning:	- Kontroller kommunikationsledningen. - Udfør igen projekt-download. - Opstart fra filer, der forinden er lagret (sluk/tænd eller p0976). - Under indlæsning i filsystemet (download fra hukommelseskort) skal den korrekte version anvendes.

201012 <Stedsoplysninger>Projekt konverteringsfejl

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2 (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Under konverteringen af et projekt i en ældre firmware-version opstod der en fejl. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer for den parameter, der er årsag til fejlen. Ved fejlsværdi = 600 gælder: Temperaturfortolkningen tilordnes ikke længere effektdelen, men encoderfortolkningen. OBS: Motortemperaturens overvågning er ikke længere garanteret.
Afhjælpning:	Parameteren, der er anført i fejlsværdien, skal kontrolleres og korrigeres. Re fejlsværdi = 600: Parameteren p0600 skal indstilles til værdierne 1, 2 eller 3 iht. tilordningen af den interne encoderfortolkning til encoderens interface. Værdien 1 betyder: Den interne encoderfortolkning er tilordnet encoderinterface 1 via p0187. Værdien 2 betyder: Den interne encoderfortolkning er tilordnet encoderinterface 2 via p0188. Værdien 3 betyder: Den interne encoderfortolkning er tilordnet encoderinterface 3 via p0189. - Den interne encoderfortolkning skal evt. tilordnes via parameter p0187, p0188 eller p0189 til et encoderinterface. - Opgrader evt. firmware til en nyere version.

201013 <Stedsoplysninger>CU: Ventilatorens driftstid er nået eller overskredet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Ventilatorens maksimale driftstid i Control Unit er opnået eller er overskredet. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 0: Ventilatorens maksimale driftstid nås om 500 timer. 1: Ventilatorens maksimale driftstid er overskredet (50000 timer).
Afhjælpning:	Udskift ventilatoren i Control Unit, og sæt driftstimetælleren til 0 (p3961 = 0).

201015 <Stedsoplysninger>Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter

Reaktion: FRA2
Kvittering: POWER ON
Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl.
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejl-diagnose.
Afhjælpning: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
 - Opgrader firmware til en nyere version.
 - Kontakt Technical Support.

201016 <Stedsoplysninger>Firmware er ændret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Mindst en fil, der hører til firmvaren, blev ændret ugyldigt på det permanente lager i forhold til fabriksleveringen (hukommelseskort/apparatlager).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 0: Fejl i checksum for en fil.
 1: Fil mangler.
 2: Fil for meget.
 3: Firmware-version forkert.
 4: Fejl i checksum for backup-fil

Afhjælpning: Genopret fabrikstilstanden for det permanente lager til firmvaren (hukommelseskort, apparatlager).
 OBS:
 Den pågældende fil kan udlæses via r9925.
 Firmwarekontrollens status vises med r9926.
 Se også: r9925, r9926

201017 <Stedsoplysninger>Komponentlister ændret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	På hukommelseskortet er der foretaget ugyldige ændringer i forhold til fabriksindstillingerne i en fil i mappen /SIEMENS/ SMATICS/DATA eller ADDON/SINAMICS/DATA. I denne mappe må der ikke foretages ændringer. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt) zyx dec: x = problem, y = bibliotek, z = filnavn x = 1: Filen findes ikke. X= 2: Filens firmware-version svarer ikke til software-versionen. x = 3: Filens checksum er forkert. y = 0: Bibliotek /SIEMENS/SINAMICS/DATA/ y = 1: Bibliotek /ADDON/SINAMICS/DATA/ z = 0: Fil MOTARM.ACX z = 1: Fil MOTSRM.ACX z = 2: Fil MOTSLM.ACX z = 3: Fil ENCDATA.ACX z = 4: Fil FLTDATA.ACX z = 5: Fil BRKDATA.ACX z = 6: Fil DAT_BEAR.ACX z = 7: Fil CFG_BEAR.ACX z = 8: Fil ENC_GEAR.ACX z = 9: Fil CFG_BRK.ACX z = 10: Fil THERMMOTMOD.ACX z = 11: Fil MAPPING.ACX z = 12: Fil LOADGEAR.ACX z = 13: Fil MOTRSM.ACX
Afhjælpning:	Genopret tilstanden som ved leveringen for den pågældende fil på hukommelseskortet.

201018 <Stedsoplysninger>Opstart afbrudt flere gange

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Årsag: Modulets opstart blev afbrudt flere gange. Derfor startes modulet op med fabriksindstillingen.

Mulige årsager for afbrydelse af opstart er:

- Spændingsforsyningen blev afbrudt.
- CPU-crash.
- Parametrering ugyldig.

Afhjælpning: - Udfør en POWER ON (sluk/tænd). Efter tilslutningen starter modulet igen op ud fra den gældende parametrering (hvis programmeret).

- Genopret den gyldige parametrering.

Eksempler:

a) Udfør den første idriftsættelse, gem, udfør POWER ON (sluk/tænd).

b) Indlæs en anden gyldig parametrering (f.eks. fra hukommelseskortet), gem, udfør POWER ON (sluk/tænd).

Bemærk:

Ved gentagne fejl genudlæses denne fejl efter flere afbrudte opstarter.

201019 <Stedsoplysninger>Skrivning på flytbart datamedium mislykket

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Skriveadgangen til det flytbare datamedium mislykket
Afhjælpning: Fjern det flytbare medium og kontroller det. Gentag derefter sikkerhedskopieringen.

201020 <Stedsoplysninger>Skrivning til RAM-disk mislykket.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Skriveadgangen mislykkedes på den interne RAM disk.

Afhjælpning: Tilpas filstørrelsen til systemlogbogen til den interne RAM-disk (p9930).
Se også: p9930

201023 <Stedsoplysninger>Software-timeout intern

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en intern software timeout.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

201030 <Stedsoplysninger>Reaktionssvigt ved overordnet styring

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)
Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ved aktiv overordnet styring for pc'en blev der ikke modtaget reaktioner inden for overvågningstiden.
Den overordnede styring blev igen returneret til den aktive BICO-forbindelse.

Afhjælpning: Overvågningstiden for PC indtilles højere eller overvågningen slukkes helt.
Indstil overvågningstiden som følger ved hjælp af idriftsættelsesværktøjet:
<Drev> -> Idriftsættelse -> Panel -> Button "Hent overordnet styring" -> der åbnes et vindue til indstilling af overvågningstiden i millisekunder.
OBS:
Overvågningstiden skal indstilles så kort som muligt. En lang overvågningstid betyder en sen reaktion hvis kommunikationen svigter!

201031 <Stedsoplysninger>Reaktionssvigt ved FRA i REMOTE

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)
Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ved aktiv modus "FRA i REMOTE" er der ikke modtaget en reaktion inden for 3 sek.

- Afhjælpning:**
- Kontroller datakablets forbindelse til det serielle interface på Control Unit (CU) og Advanced Operator Panel (AOP).
 - Kontroller datakablet mellem Control Unit og Advanced Operator Panel.

201032 <Stedsoplysninger>ACX: Alle parametre skal gemmes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Parametre blev lagret for de enkelte drevobjekter (p0971 = 1), selv om der endnu ikke foreligger en sikring af alle parametre i drevsystemet.

De lagrede objektrelaterede parametre indlæses ikke ved næste opstart.

Der skal foreligge en komplet udført sikring af alle parameter for at opstarten lykkes.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Se også: p0971

Afhjælpning: Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "kopier RAM til ROM").

Se også: p0977

201033 <Stedsoplysninger>Enhedsomkobling: Referenceparameterværdi ugyldig

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Når der skiftes enheder i den baserede visning må den krævede referenceparameter ikke være lig med 0.0.

Fejl værdi (r0949, parameter):

Referenceparameter, hvis værdi er 0.0.

Se også: p0349, p0505

Afhjælpning: Sæt referenceparameterens værdi til ikke lig med 0.0.

Se også: p0304, r0304, p0305, r0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Stedsoplysninger>Enhedsomkobling: Beregning parameterværdier efter ændring af referenceværdi mislykket

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ændringen af en referenceparameter medførte at den indstillede værdi i baseret visning ved den pågældende parameter ikke kunne udregnes på ny. Ændringen blev afvist og den oprindelige parameterværdi genoprettes.

Fejl værdi (r0949, parameter):

Parameter, hvis værdi ikke kunne udregnes igen.

Se også: p0304, r0304, p0305, r0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Afhjælpning: - Vælg værdien for referenceparameteren således, at den pågældende parameter i baseret visning kan udregnes.

- Indstil den teknologiske enheds udvælgelse (p0595) før referenceparameteren p0596 ændres til p0595 = 1.

201035 <Stedsoplysninger>ACX: Parameter-backupfiler beskadigede

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under Control Unittens opstart blev der ikke fundet en komplet record fra parametersikringsfilerne. Sidste lagring af parametring blev ikke gennemført. Muligvis blev sikringen afbrudt ved nedlukning eller ved at hukommelseskortet blev trukket ud. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: aa = 01 hex: Opstarten blev udført uden backup. Drevet er i fabriksindstilling. aa = 02 hex: Den seneste backup-record blev indlæst. Parametring skal kontrolleres. Parametring bør downloades igen. dd, cc, bb: Kun til Siemens-intern fejl diagnose. Se også: p0971, p0977
Afhjælpning:	- Download projektet igen med idriftsættelsesværktøjet. - Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "kopier RAM til ROM"). Se også: p0977

201036 <Stedsoplysninger>ACX: Parameter-backupfil mangler**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:**

Infeed: INGEN (FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Under indlæsningen af apparatparametring kan en parameter-backupfil PSxxxxxyy.ACX til et drevobjekt ikke findes.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Byte 1: yyy i filnavn PSxxxxxyy.ACX

yyy = 000 --> konsistent backupfil

yyy = 001 ... 062 --> drevobjektnummer

yyy = 099 --> PROFIBUS-parameter backupfil

Byte 2, 3, 4:

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning: Download projektet igen, hvis du har gemt dine projektdata med idriftsættelsesværktøjet.

Gem med funktionen "Kopier RAM til ROM" eller med p0977 = 1.

Dermed overføres parameterfilerne igen fuldstændigt til den faste hukommelse.

Bemærk:

Er projektdataene ikke gemt, skal systemets første idriftsættelse gennemføres igen.

201038 <Stedsoplysninger>ACX: Indlæsning af parameterbackup-fil mislykket**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:**

Infeed: INGEN (FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der opstod en fejl under indlæsningen af PSxxxxxy.ACX eller PTxxxxxy.ACX-filerne fra det permanente lager. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): Byte 1: yyy i filnavn PSxxxxxy.ACX yyy 000 --> Konsistens-backupfil yyy = 001 ... 062 --> Drevobjektnummer yyy = 099 --> PROFIBUS parameter-backupfil Byte 2: 255: Drevobjekttype forkert 254: Topologisammenligning mislykkedes -> drevobjekttypen kunne ikke identificeres Årsager hertil kan være: - Forkert komponenttype i den faktiske topologi - Komponenter findes ikke i den faktiske topologi - Komponenter er ikke aktiv Yderligere værdier: Kun til Siemens-intern fejldiagnose. Byte 4, 3: Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Hvis du har gemt projektdataene ved hjælp af idriftsættelsesværktøjet, skal projektet downloades igen. Gem det med funktionen "Kopier RAM til ROM" eller med p0977 = 1. Dermed overføres parameterfilerne igen fuldstændigt til den permanente hukommelse. - Udskift hukommelseskort eller Control Unit. Re byte 2 = 255: Korriger drevobjekttypen (se p0107).

201039 <Stedsoplysninger>ACX: Skrivning af parameter-backupfil mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:

Infeed: INGEN (FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:

Mindst en parameter-backupfil PSxxxxxy.*** kunne ikke gemmes i den permanente hukommelse.

- I biblioteket /USER/SINAMICS/DATA har mindst en parameter-backupfil attribut "read only" og kan ikke overskrives.
- Der er ikke nok fri hukommelse.
- Den permanente hukommelse er defekt, og der kan ikke skrives til den.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

dcba hex

a = yyy i filnavnene PSxxxxxy.***

a = 000 --> konsistens-backupfil

a = 001 ... 062 --> drevobjektnummer

a = 070 --> FEPROM.BIN

a = 080 --> DEL4BOOT.txt

a = 099 --> PROFIBUS-parameter-backupfil

b = xxx i filnavne PSxxxxxy.***

b = 000 --> datalagring startet med p0977 = 1 eller p0971 = 1

b = 010 --> datalagring startet med p0977 = 10

b = 011 --> datalagring startet med p0977 = 11

b = 012 --> datalagring startet med p0977 = 12

d, c:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

- Afhjælpning:**
- Kontroller filernes (PSxxxxyy.***, CAxxxxyy.***, CCxxxxyy.***) filattributter, og ændr evt. fra "read only" til "writeable".
 - Kontroller om der er ledig lagerplads på den permanente hukommelse. For hvert drevobjekt i systemet kræves der ca. 80 kByte ledig lagerplads.
 - Udskift hukommelseskort eller Control Unit.

201040 <Stedsoplysninger>Gem parametre og POWER ON påkrævet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der blev ændret en parameter i drevsystemet, som kræver en lagring af parametrene og en genstart.

- Afhjælpning:**
- Gem parametrene (p0971, p0977).
 - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Derefter:**
- Udfør en upload af drivenheden (idrætsættelsesværktøjet).

201041 <Stedsoplysninger>Gem parametre påkrævet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Under opstarten blev der fundet defekte eller manglende filer på hukommelseskortet.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

- 1: Kildefilen kan ikke åbnes.
- 2: Kildefilen kan ikke læses.
- 3: Målbiblioteket kan ikke oprettes.
- 4: Målfilen kan ikke oprettes/åbnes.
- 5: Målfilen kan ikke skrives.

Yderligere værdier:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

- Afhjælpning:**
- Udfør Gem parameter.
 - Indlæs projektet igen i drivenheden.
 - Udfør en firmware-opdatering.
 - Udskift eventuelt Control Unit og/eller hukommelseskortet.

201042 <Stedsoplysninger>Parameterfejl ved projektdownload

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, indeks: %2, fejlårsag: %3

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:

Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:** Under en projekt-download med idriftsættelsesværktøjet blev der registreret en fejl (f.eks. forkert parameterværdi). Parametergrænserne kan eventuelt afhænge af andre parametre.
- Den detaljerede fejlårsag kan findes via fejlværdien.
- Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
- cbbbaaaa hex
- aaaa = Parameter
- bb = Indeks
- cc = Fejlårsag
- 0: Parameternummer ugyldigt.
- 1: Parameterværdi kan ikke ændres.
- 2: Nedre eller øvre værdigrænse overskredet.
- 3: Subindeks forkert.
- 4: Ingen array, intet subindeks.
- 5: Datatype forkert.
- 6: Sætning ikke tilladt (kun nulstilling).
- 7: Beskrivelseselement kan ikke ændres.
- 9: Beskrivelsesdata findes ikke.
- 11: Ingen overordnet betjening.
- 15: Tekstarray findes ikke.
- 17: Ordre kan ikke udføres pga. drifttilstand.
- 20: Værdi ugyldig.
- 21: Svar for langt.
- 22: Parameteradresse ugyldig.
- 23: Format ugyldig.
- 24: Antal værdier ikke konsistente.
- 25: Drevobjekt findes ikke.
- 101: Momentan deaktiveret.
- 104: Værdi ugyldig.
- 107: Skriveadgang ved frigivet regulator ikke tilladt.
- 108: Enhed ukendt.
- 109: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand encoder (p0010 = 4).
- 110: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand motor (p0010 = 3).
- 111: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand effektdel (p0010 = 2).
- 112: Skriveadgang kun i hurtig idriftsættelse (p0010 = 1).
- 113: Skriveadgang kun i klar (p0010 = 0).
- 114: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand parameter-reset (p0010 = 30).
- 115: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand Safety Integrated (p0010 = 95).
- 116: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand teknologisk applikation/enheder (p0010 = 5).
- 117: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand (p0010 ikke lig med 0).
- 118: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand download (p0010 = 29).
- 119: Parameter må ikke skrives i download.
- 120: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand drevbasis-konfiguration (apparat: p0009 = 3).
- 121: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand fastlæggelse drevtype (apparat: p0009 = 2).
- 122: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand blokbasis-konfiguration (apparat: p0009 = 4).
- 123: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparatkonfiguration (apparat: p0009 = 1).
- 124: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparatdownload (apparat: p0009 = 29).
- 125: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparat-parameter-reset (apparat: p0009 = 30).
- 126: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparat klar (apparat: p0009 = 0).
- 127: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparat (apparat: p0009 ikke lig med 0).
- 129: Parameter må ikke skrives i download.
- 130: Overtagelse af overordnet styring er spærret med Binektorindgang: p0806.
- 131: Ønsket BICO-forbindelse ikke mulig, da BICO-udgang ikke leverer float-værdi.

- 132: Ledig BICO-forbindelse spærret via p0922.
- 133: Adgangsmetode ikke fastlagt.
- 200: Under de gyldige værdier.
- 201: Over de gyldige værdier.
- 202: Ingen adgang fra Basic Operator Panel (BOP).
- 203: Kan ikke læses fra Basic Operator Panel (BOP).
- 204: Skriveadgang ikke tilladt.

Afhjælpning:

- Korriger parametring i idriftsættelsesværktøjet og udfør projekt-download igen.
- Indføj den rigtige værdi i den anførte parameter.
- Fastlæg parameteren, som indskrænker grænserne for den anførte parameter.

201043 <Stedsoplysninger>Alvorlig fejl under projektdownload

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:

- Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
- Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)
- Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:

Ved et projekt-download via idriftsættelsesværktøjet er der opdaget en alvorlig fejl.

Fejl-værdien (r0949, fortolkes decimalt):

- 1: Apparat-tilstandsændring på apparat-download ikke mulig (drevobjekt TIL?).
- 2: Drevobjektnummer forkert.
- 3: Gentag sletning af et allerede slettet drevobjekt.
- 4: Sletning af et drevobjekt, der allerede er tilmeldt produktionen.
- 5: Sletning af et ikke eksisterende drevobjekt.
- 6: Generering af en ikke-slettet drevobjekt, der allerede eksisterede.
- 7: Gentaget generering af et drevobjekt, der allerede er tilmeldt produktionen.
- 8: Maks. antal drevobjekter, der kan genereres, overskredet.
- 9: Fejl ved generering af device-drevobjektet.
- 10: Fejl ved generering af programmerede parametre (p9902 og p9903).
- 11: Fejl ved generering af et drevobjekt (global del).
- 12: Fejl ved generering af et drevobjekt (drevdel).
- 13: Drevobjekttype ukendt.
- 14: Drev-tilstandsændring til driftsklar ikke mulig (r0947 og r0949).
- 15: Drev-tilstandsændring til drev-download ikke mulig.
- 16: Apparat-tilstandsændring til driftsklar ikke mulig.
- 17: Download af topologien ikke mulig: Komponenternes fortrådning skal kontrolleres under hensyntagen til meddelelserne.
- 18: Et fornyet download er først mulig, når fabriksindstillingerne til drevenheden er genoprettet.
- 19: Slot for ekstra-komponentgruppen er konfigureret flere gange (f. eks. CAN og COMM BOARD).
- 20: Konfigurationen er inkonsistent (f.eks. CAN for Control Unit, dog ingen CAN for drevobjekterne A_Inf, SERVO eller VECTOR konfigureret).
- 21: Fejl under overtagelse af download parameter.
- 22: Software-intern download fejl.
- 23: Download ikke mulig ved aktiveret knowhow-beskyttelse.
- 24: Download ikke mulig under delvis opstart efter at en komponent er sat sammen.
- 25: Konfigurationen er ufuldstændig, Knowhow-beskyttelsen er ikke eller kun delvist aktiveret.

Yderligere værdier:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Anvend idriftsættelsesværktøjet i den faktiske version.
- Ændr offline-projektet og udfør en ny download (sammenlign f.eks. antallet af drevobjekter, motor, encoder, effektbelastning i offline-projektet og på drevet).
- Ændr drevets tilstand (drejer et drev eller foreligger der en melding?).
- Følg de yderligere meldinger og afhjælp deres årsag (f.eks. korriger forkert indstillede parametre).

Udfør en automatisk beregning af reguleringsparametre (p0340). Indstil derefter p0010 = 0.

- Start op med de filer, der er gemt forinden (tænd/sluk eller p0976).

Inden der downloades igen, skal fabriksindstillingen genoprettes, hvis knowhow-beskyttelsen ikke er aktiveret for alle drevobjekter.

201044 <Stedsoplysninger>CU: Beskrivelsesdata forkerte

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Under indlæsning af de beskrivelsesdata, der er gemt i det permanente lager, er der registreret en fejl.

Afhjælpning: Udskift hukommelseskort eller Control Unit

201045 <Stedsoplysninger>CU: Konfigurationsdata ugyldige

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev fastslået en fejl under fortolkningen af parameterfilerne PSxxxxxy.ACX, PTxxxxxy.ACX, CAxxxxxy.ACX eller CCxxxxxy.ACX, der er gemt i det permanente lager. Under særlige omstændigheder kan nogle af de parameterværdier, der er gemt her, ikke overtages. Se også r9406 til r9408.

Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Kontroller de parametre, der vises i r9406 til r9408, og ret dem evt. til.

- Udfør et reset til fabriksindstilling ved hjælp af (p0976 = 1), og indlæs projektet igen i drivenheden.

Gem så parametrene efter download i STARTER med funktionen "Kopier RAM til ROM" eller med p0977 = 1. Dermed overskrives parameterfilerne, der indeholder fejl, i det permanente lager, og alarmer nulstilles.

Se også: r9406, r9407, r9408

201049 <Stedsoplysninger>CU: Skrivning i fil ikke mulig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Det er ikke muligt at skrive i en skrivebeskyttet fil (PSxxxxxx.acx). Skriveordren blev afbrudt.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Drevobjektnummer.

Afhjælpning: Kontroller om filerne i det permanente lager under .../USER/SINAMICS/DATA/... har fået sat attribut "skrivebeskyttet".

Slet attributtet ved behov og gentag lagring (sæt f. eks. p0977 = 1).

201050 <Stedsoplysninger>Hukommelseskort og apparat ikke kompatible.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Hukommelseskort og apparattypen passer ikke sammen (der kan f. eks. være et hukommelseskort for SINAMICS S sat ind i SINAMICS G).
Afhjælpning:	- Sæt korrekte hukommelseskort i. - Anvend korrekt Control Unit eller effektdel.

201054 <Stedsoplysninger>CU: Systemgrænse overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der blev fastslået mindst en systemoverload.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Computertidbelastning for høj (r9976[1]).

5: Spidslast for stor (r9976[5]).

OBS:

Så længe denne fejl er aktiv, kan parameteren ikke lagres (p0971, p0977).

Se også: r9976

Afhjælpning: Re fejlsværdi = 1, 5:

- Regnetidsforbrug i drivenheden (r9976[1] og r9976[5] reduceres til under 100 %.

- Kontroller samplingtiderne, og tilpas eventuelt (p0115, p0799, p4099).

- Deaktiver funktionsmodulerne.

- Deaktiver drevobjekterne.

- Aflæs drevobjekter fra den programmerede topologi.

- Overhold DRIVE-CLiQ topologireglerne og ændr evt. DRIVE-CLiQ-topologien.

Ved brug af Drive Control Chart (DCC) eller Frie Funktionsblokke (FBLOCKS) gælder:

- De enkelte procesgruppers regnetidsforbrug på en drevobjekt kan udlæses i r21005 (DCC) eller r20005 (FBLOCKS).

- Eventuelt skal allokeringen af procesgruppe (p21000, p20000) ændres, så samplingstiden forlænges (r21001, r20001).

- I givet skal antallet af de cyklisk beregnede moduler (DCC) eller funktionsblokke (FBLOCKS) reduceres.

201055 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (SYNO ikke ens for port og applikation)**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Alle applikationer, som arbejder med slaves ved en port, skal afledes af den samme SYNO-cyklus.

Den første applikation, hvis anmeldelse forbinder en slave med en port, fastlægger også porten for den SYNO-cyklus, der lægges til grund.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Metode-ID.

OBS:

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201056 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (taktcyklus for parametergruppen allerede optaget uens)**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Den forespurgte parametergruppe (IREG, NREG, ...) anvendes allerede af en anden cyklus.
 Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 Metode-ID.
 OBS:
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201057 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (forskellig DRIVE-CLiQ type for slave)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den forespurgte DRIVE-CLiQ-type (hps_ps, hps_enc, ...) blev angivet forskelligt for den samme slavekomponent.

Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Metode-ID.

OBS:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201058 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (slave mangler i topologi)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den forespurgte slavekomponent findes ikke i topologien.

Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Metode-ID.

OBS:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201059 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (port eksisterer ikke)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Portobjektet, som er tilordnet den forespurgte slavekomponent iht. topologien, findes ikke.

Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Metode-ID.

OBS:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201060 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (parametergruppe findes ikke)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Den forespurgte parametergruppe (IREG, NREG, ...) tilbydes ikke af denne slavetype.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
 Metode-ID.
 OBS:
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201061 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (applikation ukendt)

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: En applikation, som ikke er anmeldt i TSM, har forsøgt anmeldelse med registerSlaves().
 Årsagen kan være en mislykket TSM-anmeldelse eller en forkert anmeldelsesrækkefølge. Først skal der anmeldes på TSM, før registerSlaves() kan anvendes.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 Metode-ID.
 OBS:
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201063 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (PDM)

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 Metode-ID.
 OBS:
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

201064 <Stedsoplysninger>CU: Intern fejl (CRC)

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en checksumfejl (CRC-fejl) i programlager på Control Unit.
Afhjælpning: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
 - Opgrader firmware til en nyere version.
 - Kontakt Technical Support.

201068 <Stedsoplysninger>CU: Datalager, hukommelsesoverløb

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kapaciteten på et område på datalagret er for lille.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):
 Bit 0 = 1: Hurtigt datalager 1 ikke tilstrækkeligt.
 Bit 1 = 1: Hurtigt datalager 2 ikke tilstrækkeligt.
 Bit 2 = 1: Hurtigt datalager 3 ikke tilstrækkeligt.
 Bit 3 = 1: Hurtigt datalager 4 ikke tilstrækkeligt.

Afhjælpning:

- Deaktiver funktionsmodul.
- Deaktiver drevobjekt.
- Udtag drevobjekt fra programmeret topologi.

201069 <Stedsoplysninger>Parameterlagring og apparat inkompatible

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Parameter-backup på hukommelseskortet og drevapparatet svarer ikke til hinanden.
 Modulet startes op med fabriksindstillingerne.
 Eksempel:

Apparat A og B er ikke kompatible, og der sidder et hukommelseskort med parameter-backup for apparat A i apparat B.

Afhjælpning:

- Sæt et hukommelseskort i med en kompatibel parameterlagring, og udfør en POWER ON.
- Sæt et hukommelseskort i uden en parameterlagring, og udfør en POWER ON.
- Udfør en parameterlagring (p0977 = 1).

201070 <Stedsoplysninger>En projekt-/firmware download er i gang på hukommelseskortet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev udført en opdatering (projekt-/firmware-download) på hukommelseskortet.
 Så længe denne fejl er aktiv, sker opdateringen med kontrol for plausibilitet og konsistens. Derefter udløses en ny opstart (reset) på Control Unit afhængigt af kommando-optionen.
 Pas på:
 Så længe opdateringen er i gang, og denne fejl er aktiv, må Control Unit ikke lukkes ned.
 Afbrydes processen, kan filsystemet på hukommelseskortet blive ødelagt. Hukommelseskortet dur så ikke længere og skal repareres.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Denne fejlmelding annulleres automatisk, når opdateringen er færdig.

201072 <Stedsoplysninger>Hukommelseskortet genoprettet med fra sikkerhedskopien.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Control Unit blev slået fra under en skriveadgang til hukommelseskortet. Derfor er den synlige partition blevet ødelagt.
 Dataene fra den ikke synlige partition (backup) blev skrevet på den synlige partition efter tilslutningen.

Afhjælpning: Kontroller, om firmwaren og parametring er opdateret.

201073 <Stedsoplysninger>POWER ON påkrævet for en backup på hukommelseskortet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Parametreringen på hukommelseskortets synlige partition er blevet ændret. For at backuppen opdateres på den ikke synlige partition, skal der udføres en POWER ON eller en hardware-reset (p0972) på Control Unit. Bemærk: Denne alarm udløser evt. en anmodning om ny POWER ON (f.eks. efter lagring med p0971 = 1).
Afhjælpning:	- Udfør en POWER ON på Control Unit (sluk/tænd). - Udfør en hardware-test (tasten RESET, p0972).

201082 <Stedsoplysninger>Parameterfejl ved opstart fra sikkerhedskopi

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, indeks: %2, fejlårsag: %3

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	Der er registreret fejl i parametring (f.eks. forkert parameterværdi). Parametergrænserne kan eventuelt afhænge af andre parametre. Den detaljerede fejlårsag kan findes via fejlværdien. Fejlværdien (r0949, fortolkes hexadecimalt): cbbbaaa hex aaaa = parameter bb = indeks cc = fejlårsag 0: Parameternummer ikke tilladt. 1: Parameterværdien kan ikke ændres. 2: Nedre eller øvre værdigrænse under-/overskredet. 3: Fejl i subindeks. 4: ingen array, ingen subindeks 5: Datatype forkert. 6: Ikke tilladt at indstille (kun nulstilling). 7: Beskrivelseselement kan ikke ændres. 9: Beskrivelsesdata findes ikke. 11: Ingen autorisation. 15: Ingen tekstarray fundet. 17: Ordre kan ikke udføres pga. driftstilstand. 20: Værdi ikke tilladt. 21: Svar for langt. 22: Parameteradresse ikke tilladt. 23: Format ikke tilladt. 24: Antal værdier ikke konsistent. 25: Drivobjekt findes ikke. 101: Aktuelt aktiveret. 104: Værdi ikke tilladt. 107: Skriveadgang ikke tilladt ved frigivet regulator. 108: Enhed ukendt. 109: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand encoder (p0010 = 4). 110: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand motor (p0010 = 3). 111: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand effektdel (p0010 = 2). 112: Skriveadgang kun i hurtig idriftsættelse (p0010 = 1). 113: Skriveadgang kun i Klar (p0010 = 0). 114: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand parameter-nulstilling (p0010 = 30). 115: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand Safety Integrated (p0010 = 95). 116: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand Teknologisk applikation/enheder (p0010 = 5). 117: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand (p0010 ulig 0). 118: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand Download (p0010 = 29). 119: Parameter må ikke skrives i download. 120: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand drevbasis-konfiguration (apparat: p0009 = 3). 121: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand definition drevtype (apparat: p0009 = 2). 122: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand datapostbasis-konfiguration (apparat: p0009 = 4). 123: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparat-konfiguration (apparat: p0009 = 1). 124: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparat-download (apparat: p0009 = 29). 125: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand apparat-parameter-nulstilling (apparat: p0009 = 30). 126: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand Apparat klar (apparat: p0009 = 0). 127: Skriveadgang kun i idriftsættelsestilstand Apparat (apparat: p0009 ulig 0). 129: Parameter må ikke skrives i download. 130: Overtagelse af autorisation er spærret via binektorindgang p0806. 131: Den ønskede BICO-kobling er ikke mulig, fordi BICO-udgangen ikke leverer float-værdien.
---------------	--

- 132: Fri BICO-kobling via p0922 spærret.
- 133: Adgangsmetode ikke defineret.
- 200: Under de gyldige værdier.
- 201: Over de gyldige værdier.
- 202: Ingen adgang fra Basic Operator Panel (BOP).
- 203: Kan ikke læses fra Basic Operator Panel (BOP).
- 204: Skriveadgang ikke tilladt.

Afhjælpning:

- Korriger parametring i idriftsættelsesværktøjet og udfør projekt-download igen.
- Indføj den rigtige værdi i den anførte parameter.
- Fastlæg parameteren, som indskrænker grænserne for den anførte parameter.

201097 <Stedsoplysninger>Der kan ikke oprettes forbindelse til NTP-serveren

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den indstillede NTP-server (p3105[0...3]) er ikke tilgængelig. Der kan ikke gennemføres en tidssynkronisering.
Henvi sning:
NTP: Network Time Protocol

Afhjælpning: NTP-serverens IP-adresse skal indstilles korrekt og forbindelsen til NTP-serveren kontrolleres.

201099 <Stedsoplysninger>UTC synkroniseringstolerance over-/underskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den indstillede tolerance (p3109) blev overskredet for UTC-synkronisering.
OBS:
UTC: Universal Time Coordinates
Se også: p3109

Afhjælpning: Vælg et kortere synkroniseringsinterval, så synkronisationsafvigelsen mellem klokkeslæt-masteren og drevsystemet stadig ligger inden for tolerancen.
OBS:
Afgigelsen ved synkronisationen vises i r3107.
Se også: r3107

201100 <Stedsoplysninger>CU: Hukommelseskortet trukket ud

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Hukommelseskortet (permanent lager) blev trukket ud under driften.
NB:
Hukommelseskortet må ikke tages ud eller sættes i under spænding.

Afhjælpning:

- Sluk for drevsystemet.
- Sæt det udtrukne hukommelseskort, der passer til anlægget, ind igen.
- Start igen drevsystemet.

201104	<Stedsoplysninger>CU: Sluk ikke. Optimering filsystemet kører.
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Filsystemet på den faste hukommelse i Control Unit optimeres for tiden. Dette kan tage flere minutter. OBS: Under optimeringen må Control Unit ikke frakobles, da dette vil medføre tab af brugerdata.
Afhjælpning:	Control Unit skal forblive tændt under optimeringen. OBS: Alarmen annulleres automatisk efter at filsystemets optimering er afsluttet.
201105	<Stedsoplysninger>CU: Lager ikke stort nok
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA1
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	På denne Control Unit er der konfigureret for mange funktioner (f.eks. for mange drev, funktionsmoduler, blokke, Technology Extensions, moduler, osv.). Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Ændr konfigurationen på denne Control Unit (f.eks. færre drev, funktionsmoduler, blokke, Technology Extensions, moduler, osv.). - Anvend yderligere Control Unit.
201106	<Stedsoplysninger>CU: Lager ikke stort nok
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der er ikke nok fri hukommelse.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig.
201107	<Stedsoplysninger>CU: Lagring på hukommelseskort kunne ikke gennemføres
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Lagring af data i i det permanente lager kunne ikke gennemføres. - Det permanente lager er defekt. - Der er for lidt plads i i det permanente lager. Forkert værdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Prøv igen at gemme. - Anvend en anden fast hukommelse
201110	<Stedsoplysninger>CU: Mere end en SINAMICS G på en Control Unit
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter

Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Der drives mere end en effektdeel af typen SINAMICS G med Control Unit.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Nummer på det andet drev med effektdeel af typen SINAMICS G.
Afhjælpning: Der må kun anvendes et drev af typen SINAMICS G.

201111 <Stedsoplysninger>CU: Blandet drift af drivenheder ikke tilladt

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: På en Control Unit anvendes forskellige drevapparater, hvilket ikke er tilladt:
 - SINAMICS S sammen med SINAMICS G.
 SINAMICS S sammen med SINAMICS S Value eller Combi
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Nummer på det første drevobjekt med afvigende effektdeletype.
Afhjælpning: Der må kun anvendes effektdele af en drevtype på en Control Unit.

201112 <Stedsoplysninger>CU: Effektdeel ugyldig

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Den tilsluttede effektdeel kan ikke anvendes sammen med denne Control Unit.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 1: Effekt delen understøttes ikke (f.eks. PM240).
 2: DC/AC-effektdeel ikke tilladt på CU310.
 3: Effektdeel (S120M) ikke tilladt til vektor-regulering.
Afhjælpning: Udskift ugyldig effektdeel med gyldige komponenter.

201120 <Stedsoplysninger>Klemmeinitialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: FRA1 (FRA2)
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Ved initialiseringen af klemmefunktionerne opstod der en intern softwarefejl.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 Kun til Siemens-intern fejl diagnose.
Afhjælpning:
 - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Upgrader firmware til en nyere version.
 - Kontakt Technical Support.
 - Udskift Control Unit.

201122 <Stedsoplysninger>Frekvens for høj på måletasterens indgangen

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: 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
Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Impulsfrekvensen i målesondens indgang er for høj.
 Fejlsværdi (r0949) fortolkes decimalt):
 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)
Afhjælpning: Reducer impulsernes frekvens ved måletasterindgangen.

201122 <Stedsoplysninger> Frekvens for høj på måletasterens indgangen

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: CU_NX_828
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Impulsernes frekvens på måletasterindgangen er for høj.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 1: DI/DO 9 (X122.8)
 2: DI/DO 10 (X122.10)
 4: DI/DO 11 (X122.11)
 64: DI/DO 8 (X122.7)
Afhjælpning: Reducer impulsernes frekvens ved måletasterindgangen.

201123 <Stedsoplysninger> Effektdelen understøtter ikke de digitale ind-/udgange

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: SERVO_828
Reaktion: FRA1 (FRA2)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Effektdelen understøtter ikke det aktiverede funktionsmodul "Digitale ind-/udgange".
Afhjælpning: Deaktiver funktionsmodulet.

201150 <Stedsoplysninger> CU: Antal instanser for et drevobjekt er overskredet

Meddelelsesværdi: Drevobjekttype: %1, antal tilladt: %2, antal faktisk: %3
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Det maksimale tilladte antal instanser for en drevobjekttype blev overskredet.
 Drevobjekttype:
 Drevobjekttype (p0107), ved hvilken det maksimale antal instanser blev overskredet.
 Antal tilladt:
 Maksimalt tilladt antal instanser for denne drevobjekttype.
 Antal aktuelt:
 Aktuelt antal instanser for denne drevobjekttype.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet som følger i meldingsværdien (r0949/r2124):
 ddccbbaa hex: aa = drevobjekttype, bb = antal tilladt, cc = antal aktuelt, dd = uden betydning

- Afhjælpning:**
- Sluk for apparatet.
 - Indskrænk antallet af instanser for en drevobjekttype ved at reducere de isatte komponenter.
 - Udfør idriftsættelsen igen.

201151 <Stedsoplysninger>CU: Antal drevobjekter af en kategori overskredet

Meddelelsesværdi: Drevobjektkategori: %1, antal tilladt: %2, antal faktisk: %3

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Det maks. tilladte antal drevobjekter i en kategori er overskredet.
Drevobjektkategori:
Drevobjektkategori, ved hvilken det maksimalt tilladte antal drevobjekter blev overskredet.
Antal tilladt:
Maks. tilladt antal til denne drevobjektkategori.
Antal aktuelt:
Aktuelt nummer for denne drevobjektkategori.
Henvi sning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet som følger i meldingsværdien (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = drevobjekttype, bb = antal tilladt, cc = antal aktuelt, dd = uden betydning

- Afhjælpning:**
- Sluk for apparatet.
 - Begræns antal drevobjekter i den angivne kategori ved at reducere antallet af indføjede komponenter.
 - Gentag enhedens idriftsættelse.

201152 <Stedsoplysninger>CU: Drevobjekttypernes konstellation er ugyldig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Årsag: Samtidig drift af drevobjekttype SERVO, VECTOR og HLA er ikke mulig.
Der kan maksimalt drives 2 af disse drevobjekttyper på en Control Unit.

- Afhjælpning:**
- Sluk for apparatet.
 - Indskrænk brugen af drevobjekttype SERVO, VECTOR, HLA til maksimalt 2.
 - Udfør igen idriftsættelsen.

201200 <Stedsoplysninger>CU: Time slice-management, softwarefejl intern

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der opstod en fejl under time slice-styringen.
Samplingstiderne er eventuelt indstillet ugyldigt.
Fejl værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
998:
For mange time slices optaget af teknologifunktionen (f.eks. DCC)
999:
For mange time slices optaget af basissystemet. Der blev evt. indstillet for mange forskellige samplingstider.
Yderligere værdier:
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

- Afhjælpning:**
- Kontroller samplingstidernes indstilling (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511).
 - Kontakt Technical Support.

201205 <Stedsoplysninger>CU: Time slice overløb**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** POWER ON**Årsag:** Computertiden til eksisterende topologi er ikke nok.
Fejl værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.**Afhjælpning:** - Reducer antallet af drev.
- Øg samplingstiderne.

201221 <Stedsoplysninger>CU: Basistakt for lille**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Reguleringen/overvågningen kan ikke overholde den fastsatte takt.
Reguleringens/overvågningens tid er for lang for den fastsatte takt eller den resterende computertid i systemet er ikke nok til reguleringen/overvågningen.
Fejl værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.**Afhjælpning:** Øg DRIVE-CLiQ-kommunikationens basistakt.
Se også: p0112

201222 <Stedsoplysninger>CU: Basistakt for lille (computertid mangler til kommunikation)**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der er ikke defineret en time slice, som overholder kravene.
Porten kan ikke drives korrekt, da den alternerende cykliske takt ikke kan overholdes.
Fejl værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Metode-ID.
OBS:
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.**Afhjælpning:** Kontakt Technical Support.

201223 <Stedsoplysninger>CU: Samplingstid inkonsistent**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

- Årsag:** Under ændringen af en samplingstid (p0115[0], p0799 eller p4099) er der fastslået en inkonsistens mellem takterne. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
- 1: Værdien er mindre end minimalværdien.
 - 2: Værdien er større end maksimalværdien.
 - 3: Værdien er intet multiplum af 1.25 µs.
 - 4: Værdien passer ikke til taktsynkron PROFIBUS-funktion.
 - 5: Værdien er intet multiplum af 125 µs.
 - 6: Værdien er intet multiplum af 250 µs.
 - 7: Værdien er intet multiplum af 375 µs.
 - 8: Værdien er intet multiplum af 400 µs.
 - 10: Særlige indskrænkninger af drevobjekt overtrådt.
 - 20: Ved en SERVO med en samplingstid på 62.5 µs blev der registreret flere end to drevobjekter af typen SERVO på DRIVE-CLiQ-strengen (andre drevobjekter er ikke tilladt på denne streng).
 - 21: Værdien er intet multiplum af strømregulatorsamplingstiden for et i systemet foreliggende servo- eller vektordrev (f.eks. skal værdierne for alle indices tages med ved TB30).
 - 30: Værdi mindre end 31.25 µs.
 - 31: Værdi mindre end 62.5 µs (31.25 µs understøttes ikke på SMC10, SMC30, SMI10 samt Double Motor Module).
 - 32: Værdi mindre end 125 µs.
 - 33: Værdi mindre end 250 µs
 - 40: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret deltagere, hvis største fællesnævner for samplingstiderne er mindre end 125 µs. Derudover har ingen af deltagerne en samplingstid der er mindre end 125 µs
 - 41: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret et chassis-apparat som deltager. Derudover er den største fællesnævner for samplingstiderne for alle deltagere på strengen mindre end 250 µs.
 - 42: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret en Active Line Module som deltager. Derudover er den største fællesnævner for samplingstiderne for alle deltagere på strengen mindre end 125 µs.
 - 43: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret en Voltage Sensing Module (VSM) som deltager. Derudover er den største fællesnævner for samplingstiderne for alle deltagere på strengen ikke lig med strømregulatorsamplingstiden for et drevobjekt på VSM.
 - 44: Den største fællesnævner for samplingstiderne for alle komponenter på DRIVE-CLiQ-strengen er ikke den samme for alle komponenter for dette drevobjekt (f.eks. er der komponenter på forskellige DRIVE-CLiQ-strenger, hvor der dannes forskellige størrelser fællesnævner).
 - 45: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret et chassis-parallelt apparat som deltager. Derudover er den største fællesnævner for samplingstiderne for alle deltagere på strengen mindre end 162.5 µs eller 187.5 µs (ved 2- eller 3-trins parallelkobling).
 - 46: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret deltagere, hvis samplingstid ikke er et multiplum af den mindste samplingstid på denne streng.
 - 52: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret deltagere, hvis største fællesnævner for samplingstiderne er mindre end 31.25 µs.
 - 54: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret deltagere, hvis største fællesnævner for samplingstiderne er mindre end 62.5 µs.
 - 56: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret deltagere, hvis største fællesnævner for samplingstiderne er mindre end 125 µs.
 - 58: På DRIVE-CLiQ-strengen blev der registreret deltagere, hvis største fællesnævner for samplingstiderne er mindre end 250 µs.
 - 99: Drevobjekt overlappende inkonsistens fastslået.
 - 116: Anbefalet takt i r0116[0...1].
- OBS, generelt:**
- Topologireglerne skal overholdes under fortrådningen af DRIVE-CLiQ (se tilhørende produktdokumentation). Også samplingstidernes parametre kan forandres ved automatiske beregninger.
- Eksempel på den største fælles deler: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs.
- Afhjælpning:**
- Kontroller DRIVE-CLiQ-ledningerne.
 - Indstil gyldige samplingstider.
- Se også: p0115, p0799, p4099

201224 <Stedsoplysninger>CU: Pulsfrekvens inkonsistent**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Under ændringen af den minimale pulsfrekvens (p0113) er der fastslået en inkonsistens mellem pulsfrekvenserne. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

- 1: Værdi lav minimalværdi.
- 2: Værdi høj maksimalværdi.
- 3: Resulterende samplingstid er intet multiplum af 1.25 µs.
- 4: Værdien passer ikke til taktsynkron PROFIBUS-funktion.
- 10: Særlige indskrænkninger af drevobjektet overtrådt.
- 99: Drevobjekt overlappende inkonsistens fastslået.
- 116: Anbefalet takt i r0116[0...1].

Afhjælpning: Indstil gyldig pulsfrekvens.
Se også: p0113

201250 <Stedsoplysninger>CU: Fejl i CU-EEPROM read-only data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN (FRA2)**Kvittering:** POWER ON

Årsag: Fejl under læsning af read-only-data for EEPROM på Control Unit.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
- Udskift Control unit.

201251 <Stedsoplysninger>CU: Fejl i CU-EEPROM read-write data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Fejl under læsning af read-write-data for EEPROM på Control Unit.
Fejl-værdi (r2124, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: For alarmværdi r2124 < 256 gælder:
- Udfør POWER ON (sluk/tænd).
- Udskift Control Unit.
For alarmværdi r2124 >= 256 gælder:
- Ved drevobjekt med denne alarm skal fejllageret slettes (p0952 = 0).
- Slet eventuelt fejllageret for alle drevobjekter (p2147 = 1).
- Udskift Control Unit.

201255 <Stedsoplysninger>CU: Fejl i Option Board EEPROM read-only data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN (FRA2)**Kvittering:** POWER ON

Årsag: Fejl under læsning af read-only-data for EEPROM på Option Board.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Udskift Control unit.

201256 <Stedsoplysninger>CU: Fejl i Option Board EEPROM read-write data

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejl under læsning af read-write-data for EEPROM på Option Board.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Udskift Control unit.

201260 <Stedsoplysninger>Softwaren er ikke frigivet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: Infeed: FRA1
 Servo: FRA3
 Hla: FRA3

Kvittering: POWER ON

Årsag: Runtime-softwaren (RT-SW) er ikke frigivet.

Afhjælpning: Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

201275 <Stedsoplysninger>Fejl i hardwarebeskrivelsen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: Infeed: FRA2
 Servo: FRA3
 Hla: FRA3

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der opstod en fejl under adgangen til hardware-beskrivelsesfilen på CompactFlash Card.
 Bibliotek og filnavn: ADDON/SINAMICS/DATA/HW_DESC/014/DESC0000.ACX
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 22: Filen blev ikke fundet.
 24: Læseadgangen til filen er forkert.
 26: Formatfejl.
 28: Versionsfejl.
 30: Intern fejl ACX-reader.
 40: Indholdsfejl.
 45: Hardware-beskrivelse ikke konsistent.
 60: Inkonsistens: Antal Power Stack Adapter (PSA).
 61: Inkonsistens: Antal Sensor Module Cabinet (SMC).
 62: Inkonsistens: Antal Voltage Sensing Module (VSM).
 63: Inkonsistens: Antal Terminal Module (TM).
 64: Inkonsistens: Antal Terminal Board (TB).

Afhjælpning: Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

201276 <Stedsoplysninger>Hardwarebeskrivelse ikke helt kompatibel**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Hardwarebeskrivelsesfilen indeholder flere data end firmware kræver.**Afhjælpning:** Ingen nødvendig.

201302 <Stedsoplysninger>Fejl i komponent-trace**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Der er opstået en fejl i komponent-tracen.

Meldingen ses i de følgende tilfælde:

- Upload trace-data (p7792 = 1).

- Ændr fabriksindstillingen (p7790, p7791) hvis egenskaben "Komponent-trace" mangler (r0193.1 = 0).

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1: DRIVE-CLiQ-komponenten understøtter ikke komponent-trace (r0193.1 = 0).

101: Data fra trace 1 kan ikke læses.

102: Data fra trace 2 kan ikke læses.

103: Data fra trace 3 kan ikke læses.

104: Data fra trace 4 kan ikke læses.

105: Data fra trace 5 kan ikke læses.

Afhjælpning: Re alarmværdi = 1:

Opgrader firmwaren for den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent.

201303 <Stedsoplysninger>Komponent understøtter ikke ønsket funktion**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	En af Control Unit hentet funktion understøttes ikke af en DRIVE-CLiQ-komponent. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Komponenten understøtter ikke deaktivering. 101: Motor Module understøtter ingen intern ankerkortsforbindelse. 102: Motor Module understøtter ikke deaktivering. 201: Sensor Module understøtter ingen invertering af faktisk værdi p0410.0 = 1) ved brug af en hall-sensor (p0404.6 = 1) til kommutering. 202: Sensor Module understøtter ikke parkering/aktivering. 203: Sensor Module understøtter ikke deaktivering. 204: Firmware til denne Terminal Module 15 (TM15) understøtter ikke applikationen TM15/DI/DO. 205: Sensor Module understøtter ikke den valgte temperaturevaluering (r0458, r0459). 206: Firmware til denne Terminal Module TM41/TM31/TM15 er gammel. Til en fejlfri drift er en opgradering af firmvaren absolut nødvendigt. 207: Effekt delen med denne hardware-version understøtter ikke driften med en apparat-tilslutningsspænding på under 380 V. 208: Sensor Module understøtter ikke fravalg af kommutering med nulmærke (over p0430.23). 211: Sensor Module understøtter ikke etspors-encoderen (r0459.10). 212: Sensor Module understøtter ikke LVDT-sensoren (p4677.0). 213: Sensor Module understøtter ikke karakteristiktypen (p4662). 214: Effekt delen understøtter ikke temperaturevaluering via PT1000 (r0193). 215: Terminal Module understøtter ikke temperaturevaluering via PT1000. 216: Voltage Sensing Module (VSM) understøtter ingen drift med en temperatursensor PT1000.
Afhjælpning:	Opgrader firmware til den berørte DRIVE-CLiQ-komponent. Til fejlsværdi = 205, 214 215: - Kontroller parametrene p0600 eller p0601 og tilpas eventuelt. Til fejlsværdi = 207: Udskift effekt delen eller indstil eventuelt en højere apparat-tilslutningsspænding (p0210). Til fejlsværdi = 208: Kontroller parameter p0430.23, og nulstil eventuelt. Til fejlsværdi = 216: - Kontroller indstilling af sensortypen (p3665). - Anvend et Voltage Sensing Module, der understøtter driften med PT1000(MLFB ...-xxx1).

201304 <Stedsoplysninger>Firmware-version for DRIVE-CLiQ-komponenten er ikke aktuel**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: I det permanente lager er der en nyere firmware-version end den tilsluttede DRIVE-CLiQ komponent.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Komponentnummer for den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent.

Afhjælpning: Udfør en firmware-opdatering (p7828, p7829 eller idriftsættelsesværktøj).

201305 <Stedsoplysninger>Topologi: Komponentnummer mangler**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Komponentnummer fra topologien blev ikke parametret (p0121 (til effektdel, se p0107), p0131 (til servo-/vektordrev, se p0107), p0141, p0151, p0161). Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): Datapostnummer. OBS: Fejlen opstår også, når encodere blev projekteret (p0187 ... p0189), men der findes ikke et komponentnummer hertil. Fejlverdien indeholder i dette tilfælde drevbloknummeret plus 100 * encodernummer (f.eks. 3xx, når der for encoder 3 (p0189) ikke er indtastet et komponentnummer i p0141). Se også: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189
Afhjælpning:	- Indtast det manglende komponentnummer. - Fjern evt. komponent, og genstart idriftsættelsen. Se også: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Stedsoplysninger>Firmware-opdatering i gang ved DRIVE-CLiQ-komponenten

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Firmware-opdateringen for mindst en DRIVE-CLiQ-komponent er aktiv.
Alarmverdi (r2124, fortolkes decimalt):
Komponentnummer for DRIVE-CLiQ-komponent.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Denne alarm annulleres automatisk når firmware-opdateringen er udført.

201314 <Stedsoplysninger>Topologi: Komponent må ikke findes

Meddelelsesværdi: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: For en komponent er "deaktivering og findes ikke" indstillet, og denne komponent findes alligevel i topologien.
Alarmverdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
ddccbbaa hex:
aa = Komponentnummer
bb = Komponentklasse for komponent
cc = Forbindelsesnummer
OBS:
Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.

Afhjælpning: - Fjern den pågældende komponent.
- Ændr indstillingen "deaktivering og findes ikke".
OBS:
Idriftsættelsværktøjet giver evt. en forbedret diagnose under "Topologi --> Topologivisning" (f.eks. nominel/faktisk sammenligning).
Se også: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201317 <Stedsoplysninger>Deaktiveret komponent findes igen

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Hvis en komponent i den nominelle topologi isættes ved et aktivt drevobjekt, og den tilhørende parameter for komponenten stilles til "deaktivering" (p0125, p0145, p0155, p0165). OBS: Dette er den eneste melding, som vises ved en deaktiveret komponent.
Afhjælpning:	Alarmen annulleres automatisk igen ved følgende handlinger: - Aktiver pågældende komponent (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1). - Tag pågældende komponent af igen. Se også: p0125, p0145, p0155, p0165

201318 <Stedsoplysninger>BICO: Der er opløste forbindelser**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Denne alarm udlæses i følgende tilfælde:

- Hvis et inaktivt/ikke driftsklart drevobjekt igen er aktivt/driftsklart.
- Listen over BI/CI-parametre ikke er tom (/r9498[0...29], r9499[0...29]).
- De i listen over BICI-parametre gemte BICO-koblinger reelt er ændret (r9498[0...29], r9499[0...29])

Afhjælpning: Slet alarm:
Sæt p9496 til 1 eller 2
eller
deaktiver drevobjektet igen

201319 <Stedsoplysninger>isatte komponenter ikke initialiseret**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: For mindst en isat komponent kræves der en initialisering.
Dette er kun muligt, hvis der er en impulsspærring på alle drevobjekter.

Afhjælpning: Sæt impulsspærre for alle drevobjekter.

201320 <Stedsoplysninger>Topologi: Drevobjektnummer mangler i konfigurationen**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: I p0978 mangler et drevobjektnummer.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Indeks fra p0101, under hvilket det manglende drevobjektnummer kan findes.

Afhjælpning: Sæt p0009 = 1 og ændr p0978:
Regler:

- p0978 skal indeholde alle drevobjektnumre (p0101).
- Et drevobjektnummer må ikke gentages.
- Indtastes 0, skilles drevobjekterne med PZD fra objekterne uden PZD.
- Kun 2 dellister er tilladte. Efter det andet 0 skal alle værdier være 0.
- Dummy drevobjektnumre (255) er kun tilladt i den første delliste.

201321 <Stedsoplysninger>Topologi: Drevobjektnummer findes ikke i konfigurationen**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: p0978 indeholder et ikke-eksisterende drevobjektnummer.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Indeks fra p0978, under hvilket drevobjektnummeret kan findes.

Afhjælpning: Sæt p0009 = 1 og ændre p0978:
 Regler:
 - p0978 skal indeholde alle drevobjektnumre (p0101).
 - Et drevobjektnummer må ikke gentages.
 - Indtastes 0 skilles drevobjekterne med PZD fra objekterne uden PZD.
 - Kun 2 dellister er tilladte. Efter det andet 0 skal alle værdier være 0.
 - Dummy drevobjektnumre (255) er kun tilladt i den første delliste.

201322 <Stedsoplysninger>Topologi: Drevobjektnummer findes to gange i konfigurationen**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: I p0978 findes et drevobjektnummer mere end én gang.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Indeks fra p0978, under hvilket det pågældende drevobjektnummer findes.

Afhjælpning: Sæt parameteren p0009 = 1, og ændr p0978:
 Regler:
 - p0978 skal indeholde alle drevobjektnumre (p0101).
 - Et drevobjektnummer må ikke gentages.
 - Indtastes 0, skilles drevobjekterne med PZD fra objekterne uden PZD.
 - Kun 2 dellister er tilladt. Efter det andet 0 skal alle værdier være 0.
 - Dummy drevobjektnumre (255) er kun tilladt i den første delliste.

201323 <Stedsoplysninger>Topologi: Der er oprettet mere end to dellister**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: I p0978 findes dellister mere end to gange. Efter det andet 0 skal alle være 0.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Indeks fra p0978, under hvilket den ugyldige værdi findes.

Afhjælpning: Sæt p0009 = 1 og ændre p0978:
 Regler:
 - p0978 skal indeholde alle drevobjektnumre (p0101).
 - Et drevobjektnummer må ikke gentages.
 - Indtastes 0 skilles drevobjekterne med PZD fra objekterne uden PZD.
 - Kun 2 dellister er tilladte. Efter det andet 0 skal alle værdier være 0.
 - Dummy drevobjektnumre (255) er kun tilladt i den første delliste.

201324 <Stedsoplysninger>Topologi: Dummy drevobjektnummer oprettet forkert**Meddelelsesværdi:** %1

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	I p0978 er dummy drevobjektnumre (255) kun tilladt i den første delliste. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Indeks fra p0978, under hvilket den ugyldige værdi findes.
Afhjælpning:	Sæt p0009 = 1 og ændre p0978: Regler: - p0978 skal indeholde alle drevobjektnumre (p0101). - Et drevobjektnummer må ikke gentages. - Indtastes 0 skilles drevobjekterne med PZD fra objekterne uden PZD. - Kun 2 dellister er tilladte. Efter det andet 0 skal alle værdier være 0. - Dummy drevobjektnumre (255) er kun tilladt i den første delliste.

201325 <Stedsoplysninger>Topologi: Komponentnummer ikke del af den programmerede topologi.

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Den komponent, der er konfigureret i en parameter (f.eks. p0121, p0131, ...) findes ikke i den nominelle topologi. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Projekteret komponentnummer, der ikke er indeholdt i den programmerede topologi.
Afhjælpning:	Sørg for konsistens mellem topologi og drevobjekt-projektering.

201330 <Stedsoplysninger>Topologi: Hurtig idriftsættelse ikke mulig

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1, ekstra information: %2, forel. komponentnummer: %3
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

Årsag:

Der kan ikke foretages en hurtig idriftsættelse. Den eksisterende faktiske topologi opfylder ikke de nødvendige krav.

Alarmværdien (r2124, fortolkes hexadecimalt):

ccccbbaa hex: cccc = foreløbig komponentnummer, bb = ekstra information, aa = fejlårsag

aa = 01 hex = 1 dec:

Ved en komponent blev der registreret ugyldige forbindelser.

- bb = 01 hex = 1 dec: Ved en Motor Module blev der registreret mere end en motor med DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: Ved en motor medt DRIVE-CLiQ er DRIVE-CLiQ-ledningen ikke tilsluttet en Motor Module.

aa = 02 hex = 2 dec:

Topologien indeholder for mange komponenter af en type.

- bb = 01 hex = 1 dec: Der findes mere end en Master Control Unit.
- bb = 02 hex = 2 dec: Der findes mere end 1 fødnings (8 ved parallelforbindelse).
- bb = 03 hex = 3 dec: Der findes mere end 10 Motor Modules (8 ved parallelforbindelse).
- bb = 04 hex = 4 dec: Der findes mere end 9 encodere
- bb = 05 hex = 5 dec: Der findes mere end 8 Terminal Modules.
- bb = 07 hex = 7 dec: Komponenttype ukendt.
- bb = 08 hex = 8 dec: Der findes mere end 6 Drive-Slaves.
- bb = 09 hex = 9 dec: Tilslutning af Drive-Slaves ikke tilladt
- bb = 0a hex = 10 dec: Ingen Drive-Master fundet.
- bb = 0b hex = 11 dec: Der findes mere end en motor med DRIVE-CLiQ ved parallelforbindelse.
- bb = 0c hex = 12 dec: Der findes forskellige effektdeler ved parallelforbindelsen.

- cccc: Ikke anvendt.

aa = 03 hex = 3 dec:

På en DRIVE-CLiQ-bøsning på Control Unit er der tilsluttet mere end 16 komponenter.

- bb = 0, 1, 2, 3 betyder f.eks. registreret på DRIVE-CLiQ-bøsning X100, X101, X102, X103.

- cccc: Ikke anvendt.

aa = 04 hex = 4 dec:

Antallet af komponenter, der er koblet efter hinanden, er større end 125.

- bb: Ikke anvendt.

- cccc = Foreløbigt komponentnummer for den første fundne komponent der forårsager fejlen.

aa = 05 hex = 5 dec:

Komponenten er ikke tilladt til SERVO.

- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G findes.

- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis findes.

- cccc = Foreløbigt komponentnummer for den første fundne komponent der forårsager fejlen.

aa = 06 hex = 6 dec:

Ved en komponent blev der registreret ikke tilladte EEPROM-data. Disse skal rettes før en ny opstart.

- bb = 01 hex = 1 dec: Artikelnummeret (MLFB) for den udskiftede effektdel indeholder jokertegn. Jokertegnene (*) skal erstattes med korrekte tegn.

- cccc = Foreløbigt komponentnummer for komponenten med ugyldige EEPROM-data.

aa = 07 hex = 7 dec:

Den faktiske topologi indeholder en ugyldig kombination af komponenter.

- bb = 01 hex = 1 dec: Active Line Module (ALM) og Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dec: Active Line Module (ALM) og Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dec: SIMOTION-styring (f.eks. SIMOTION D445) og SINUMERIK-komponent (f.eks. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: SINUMERIK-styring (f.eks. SINUMERIK 730.net) og SIMOTION-komponent (f.eks. CX32).

- cccc: Ikke anvendt.

aa = 08 hex = 8 dec:

Motoren er ikke helt tilsluttet.

- bb: Ikke anvendt.

- cccc: ikke anvendt.

OBS:

Forbindelsestype og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.

Se også: p0097, r0098, p0099

Afhjælpning:

- Tilpasning af den faktiske topologi til de tilladte krav
- Udfør idriftsættelsen via idriftsættelsesværktøjet.
- Ved motorer DRIVE-CLiQ tilsluttes effekt- og DRIVE-CLiQ-ledning på samme motormodul (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ på X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ fra motor 1 (X1) an X202, fra motor 2 (X2) an X203).

Til aa = 06 hex = 6 dec og bb = 01 hex = 1 dec:

Ret artikelnummeret ved at idriftsætte via idriftsættelsesværktøjet.

Se også: p0097, r0098, p0099

201331 <Stedsoplysninger>Topologi: Mindst en komponent ikke tildelt et drevobjektnummer

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:

Mindst en komponent er ikke tildelt et drevobjekt.

- Ved idriftsættelsen kunne en komponent ikke automatisk tilordnes et drevobjekt.
- Parametrene for blokkene blev ikke korrekt indstillet.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Komponentnummer for ikke tilordnet komponent.

Afhjælpning:

Tilordne denne komponent et drevobjekt.

Kontroller parametrene for blokkene.

Eksempler:

- Effektdel (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Encoderinterface (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Encoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

201340 <Stedsoplysninger>Topologi: For mange komponenter på en linie

Meddelelsesværdi: Komponentnummer eller forbindelsesnummer: %1, fejlårsag: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	For den indstillede kommunikationstakt er der tilsluttet for mange DRIVE-CLiQ-komponenter på en streng på Control Unit. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): xyy hex: x = Fejlårsag, yy = Komponentnummer eller forbindelsesnummer. 1yy: Kommunikationstakten for DRIVE-CLiQ-forbindelsen på Control Unit er ikke nok til alle læsetransfers. 2yy: Kommunikationstakten for DRIVE-CLiQ-forbindelsen på Control Unit er ikke nok til alle skrivetransfers. 3yy: Den cykliske kommunikation er fuldt udnyttet. 4yy: DRIVE-CLiQ-cyklus begynder før den første ende på applikation. Der skal tilføjes en ekstra dødtid i reguleringen. Der skal regnes med fejl i reaktionerne. Betingelserne for driften med en strømregulator samplingstid på 31.25 µs er ikke overholdt. 5yy: Internt bufferoverløb ved netdata på en DRIVE-CLiQ-forbindelse. 6yy: Internt bufferoverløb ved modtagelsesdata på en DRIVE-CLiQ-forbindelse. 7yy: Internt bufferoverløb ved sendedata på en DRIVE-CLiQ-forbindelse. 8yy: Komponenttakterne kan ikke kombineres med hinanden. 900: Det mindste fælles multiplum af takterne i systemet er for stort for at kunne beregnes. 901: Det mindste fælles multiplum af takterne i systemet kan ikke oprettes med hardwaren.
Afhjælpning:	- Kontroller DRIVE-CLiQ-fortrådning. - Reducer antallet af komponenterne i den pågældende DRIVE-CLiQ-linje, og fordel dem på yderligere DRIVE-CLiQ-bøsninger på Control Unit. Dermed fordeles kommunikationen ens på flere linjer. Til fejlværdi = 1yy - 4yy ekstra: - Øg samplingtiderne (p0112, p0115, p4099). Ved DCC eller FBLOCKS skal allokering af procesgruppen (p21000, p20000) ændres således, at samplingtiden øges (r21001, r20001). - Reducer eventuelt antallet af cyklisk beregnede moduler (DCC) eller funktionsblokke (FBLOCKS). - Reducer funktionsmoduler (r0108). - Sørg for betingelser for driften med en strømregulator-samplingstid på 31.25 µs (på DRIVE-CLiQ-linjen med denne samplingtid må kun Motor Module og Sensor Module anvendes, og kun et godkendt Sensor Module (f.eks. SMC20, dvs. sidste tal i artikelnummeret er et 3)). - Ved en NX skal det pågældende Sensor Module for et evt. eksisterende andet målesystem tilsluttes på en fri DRIVE-CLiQ-bøsning på NX. Re fejlværdi = desuden 8yy: - Kontroller taktindstillingerne (p0112, p0115, p4099) Takterne på en DRIVE-CLiQ-linje skal være glatte multipler af hinanden. Som takt på en linje gælder alle takter på alle drevobjekter i de overnævnte parametre, som har komponenter på den pågældende linje. Re fejlværdi = 9yy desuden: - Kontroller taktindstillingerne (p0112, p0115, p4099). Jo mindre den numeriske værdiforskel mellem to takter er, jo større bliver det mindste fælles multiplum. Denne adfærd får jo større effekt, jo større takternes numeriske værdier er.

201341	<Stedsoplysninger>Topologi: Maksimalt antal DRIVE-CLiQ komponenter overskredet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME

- Årsag:** Der fastslås for mange DRIVE-CLiQ komponenter i den faktiske topologi.
OBS:
Impulsfrigivelsen trækkes tilbage og blokeres.
- Afhjælpning:** - Kontroller DRIVE-CLiQ fortrådningen.
- Reducer antallet af komponenter i den pågældende DRIVE-CLiQ forbindelse for at opretholde den maksimale mængdestruktur.

201354 <Stedsoplysninger>Topologi: Den faktiske topologi indikerer ugyldige komponenter

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, komponentnummer: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den faktiske topologi indikerer mindst en ugyldig komponent.
Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = årsag.
xx = 1: Komponenten på denne Control Unit er ikke tilladt.
xx = 2: Komponenten ikke tilladt sammen med en anden komponent.
OBS:
Impulsfrigivelsen undertrykkes.

Afhjælpning: Fjern de ugyldige komponenter, og genstart systemet.

201355 <Stedsoplysninger>Topologi: Faktisk topologi ændret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Apparatets nominelle topologi (p0099) svarer ikke til apparatets faktiske topologi (r0098).
Fejlen opstår kun, hvis idriftsættelsen af topologien udføres med den apparatinterne mekanisme og ikke ved hjælp af idriftsættelsesværktøjet.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Se også: r0098, p0099

Afhjælpning: Der er følgende muligheder for afhjælpning, hvis fejlene ikke selv er opstået i topologiregistreringen:
Hvis idriftsættelsen endnu ikke var afsluttet:
- Udfør en automatisk idriftsættelse (ud fra p0009 = 1).
Generelt:
Programmer p0099 = r0098, p0009 = 0; Dette medfører en automatisk generering af servodrevene (p0107) på de foreliggende Motor Modules.
Generering af servodrev: Programmer p0097 = 1, p0009 = 0.
Generering af vektordrev: Programmer p0097 = 2, p0009 = 0.
Generering af vektordrev med parallelkobling: Programmer p0097 = 12, p0009 = 0.
For at indstille konfigurationerne i p0108, kan der før en programmering af p0009 = 0 programmeres p0009 = 2 og så ændres til p0108. Indekset svarer til drevobjektet (p0107).
Hvis idriftsættelsen allerede var udført:
- Genopret den oprindelige fortrådning og påtryk Control Unit igen spænding.
- Udfør fabriksindstillingen for hele apparatet (alle drev), og aktiver en automatisk idriftsættelse igen.
- Foretag en ændring af apparatets parametring passende til fortrådningen (kan kun ske med idriftsættelsesværktøjet).
OBS:
Ændringer i topologien, som genererer denne fejl, kan ikke overtages af den interne automatisme, men skal overføres via idriftsættelsesværktøjet og en parameterdownload. En intern automatisme sikrer kun, at der arbejdes med en konstant topologi. I modsat fald går alle hidtidige parametring tabt pga. fabriksindstillingen ved en ændring af topologien.
Se også: r0098

201356 <Stedsoplysninger>Topologi: Der findes en defekt DRIVE-CLiQ komponent**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, komponentnummer: %2, tilslutningsnummer: %3**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN (FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Den faktiske topologi har mindst en defekt fejlverdi DRIVE-CLiQ-komponent.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

zzyyxx hex:

zz = tilslutningsnummer for komponenten, til hvilken den defekte komponent er tilsluttet

yy = komponentnummer for komponenten, til hvilken den defekte komponent er tilsluttet

xx = fejlårsag

xx = 1: Komponent ikke tilladt ved denne Control Unit.

xx = 2: Komponent med kommunikationsdefekt.

OBS:

Impulsfrigivelsen annulleres og forhindres.

Afhjælpning: Udskift den defekte komponent, og genstart systemet.

201357 <Stedsoplysninger>Topologi: Der er fastslået to Control Units på en DRIVE-CLiQ linje**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, forbindelsesnummer: %2**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN (FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** I den faktiske topologi er 2 Control Units forbundet med hinanden via DRIVE-CLiQ.

Dette er normalt ikke tilladt.

Det er kun tilladt, hvis Technology Extensions OALINK allerede er installeret og aktiveret på begge Control Units og er gået online.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

yyxx hex:

yy = Control Units tilslutningsnummer, til hvilken den anden Control Unit er tilsluttet

xx = Control Units komponentnummer, til hvilken den anden Control Unit er tilsluttet

OBS:

Impulsfrigivelsen trækkes tilbage og forhindres.

Afhjælpning: Generelt:

- Fjern forbindelsen til den anden Control Unit, og genstart.

- Ved S120M komponent DRIVE-CLiQ udvidelse byttes hybridledning (IN/OUT).

Ved brug af OALINK:

- Fjern DRIVE-CLiQ-forbindelse, genstart systemerne.

- Installer og aktiver OALINK på begge Control Units.

- Kontroller konfiguration af DRIVE-CLiQ bøsninger i OALINK.

201358 <Stedsoplysninger>Topologi: Linjeterminalen findes ikke**Meddelelsesværdi:** CU forbindelsesnummer: %1, komponentnummer: %2, forbindelsesnummer: %3**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Mindst en linje med decentrale drev er ikke udført. Den sidste deltager i linien skal afsluttes med en linjes terminalstik. Dermed sikres kapslingen i det decentrale drev.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
zzyyxx hex:
zz = Det decentrale drevs tilslutningsnummer med manglende terminalstik
yy = Komponentnummer
xx = CU tilslutningsnummer

Afhjælpning: Monter terminalstikket på det sidste decentrale drev.

201359 <Stedsoplysninger>Topologi: DRIVE-CLiQ performance er ikke tilstrækkelig

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-performancen er ikke nok i en linje til at erkende en isat komponent.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejl-diagnose.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
- Fordel komponenterne på flere DRIVE-CLiQ linjer.
Bemærk:
Ved denne topologi må ingen komponent trækkes ud eller sættes i under driften.

201360 <Stedsoplysninger>Topologi: Faktisk topologi er ikke tilladt

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, forel. komponentnummer: %2
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Den registrerede faktiske topologi er ugyldig. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): ccccbbaa hex: cccc = Foreløbigt komponentnummer, bb = uden betydning, aa = fejlårsag aa = 01 hex = 1 dec: Der er fundet for mange komponenter på styreenheden. Det maksimale antal komponenter er 199. aa = 02 hex = 2 dec: En komponents komponenttype er ukendt. aa = 03 hex 3 dec: Kombination af ALM og BLM er ikke tilladt. aa = 04 hex = 4 dec: Kombinationen af ALM og SLM er ikke tilladt. aa = 05 hex = 5 dec: Kombinationen af BLM og SLM er ikke tilladt. aa = 06 hex = 6 dec: En CX32 er ikke tilsluttet direkte til en tilladt Control Unit. aa = 07 hex = 7 dec: En NX10 eller NX15 er ikke tilsluttet direkte til en tilladt Control Unit. aa = 08 hex 8 dec: Der blev tilsluttet en komponent til en ikke tilladt Control Unit. aa = 09 hex = 9 dec: Der blev tilsluttet en komponent til Control Unit med en gammel firmware-version. aa = 0A hex = 10 dec: Der blev registreret for mange komponenter af en bestemt type. aa = 0B hex = 11 dec: Der blev registreret for mange komponenter af en bestemt type ved en enkelt streng. OBS:
Afhjælpning:	Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives. Re fejlværdi = 1: Ændr konfigurationen. Forbind færre end 199 komponenter med Control Unit. Re fejlværdi = 2: Fjern komponenter med ukendt komponenttype. Re fejlårsag = 3, 4, 5: Opret en gyldig kombination, Re fejlårsag = 6, 7: Tilslut udvidelsesmodulet direkte til en tilladt Control Unit. Re fejlårsag = 8: Fjern komponenten eller anvend en tilladt komponent. Re fejlårsag = 9: Opgrader Control Unit-firmwaren til en nyere version. Re fejlårsag = 10, 11: Reducer antallet af komponenter.

201361 <Stedsoplysninger>Topologi: Faktisk topologi indeholder SINUMERIK og SIMOTION komponenter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Den registrerede faktiske topologi indeholder SINUMERIK- og SIMOTION-komponenter. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: cc = Fejlårsag, bb = Komponentklasse for fkt. topologi, aa = Komponentnummer for komponenten cc = 01 hex = 1 dec: Der blev tilsluttet en NX10 eller NX15 til en SIMOTION-styring. cc = 02 hex = 2 dec: En CX32 blev tilsluttet til en SINUMERIK-styring.
Afhjælpning:	Re fejlværdi = 1: Erstat alle NX10 eller NX15 med CX32. Re alarmværdi = 2: Erstat alle CX32 med NX10 eller NX15.

201362 <Stedsoplysninger>Topologi: Topologiregel ikke overholdt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Mindst en topologiregel til SINAMICS S120 Combi er ikke overholdt. Ved fejl standses opstart af drevsystemet og drevreguleringen frigives ikke. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Alarmværdien angiver den overtrådte regel. 1: S120 Combi må kun tilsluttes X100 på NCU via DRIVE-CLiQ-bøsning X200. 2: På DRIVE-CLiQ bøsning X101 på NCU må der kun tilsluttes en Single Motor Module (SMM) eller en Double Motor Module (DMM) via X200. 3: På DRIVE-CLiQ bøsning X102 på NCU må der kun tilsluttes et Terminal Module 54F (TM54F) eller et DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) via X500. 4: På DRIVE-CLiQ-bøsningen X201 til X203 (3-akse) eller X204 (4-akse) på S120 Combi må der kun tilsluttes Sensor Modules. 5: På DRIVE-CLiQ-bøsning X205 (ved 3 akse findes X204 ikke) må der kun tilsluttes et Sensor Module af typen SMC20 eller SME20. 6: Ved Single Motor Modules som første udvidelsesakse må der kun tilsluttes et yderligere Single Motor Module (via X200 på X201 på det forudgående Single Motor Module. 7: På den pågældende DRIVE-CLiQ-bøsning X202 på et eventuelt eksisterende Single Motor Modules må der kun tilsluttes Sensor Modules. 8: På det andet Single Motor Module eller ved Double Motor Module må der ikke tilsluttes noget på X201. 9: Ved et Double Motor Module som udvidelsesakser må der kun tilsluttes Sensor Modules til X202 og X203. 10: Er der konfigureret en Terminal Module 54F (TM54F), må der kun tilsluttes et DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) via DRIVE-CLiQ bøsningen X500 med X501 fra TM54F modulet. 11: Ved DRIVE-CLiQ Hub Module må der kun tilsluttes Sensor Modules Cabinet (SMC) og Sensor Module External (SME) på X501 via X505. 12: Der må kun anvendes særlige Motor Modules til udvidelsesakserne. 13: For en S120 Combi med 3 akser må der ikke tilsluttes noget til X503 på DRIVE-CLiQ Hub Module.
Afhjælpning:	Fortolk alarmværdien, og overhold de(n) pågældende topologiregel/-regler.

201375 <Stedsoplysninger>Topologi: Forbindelse fordoblet mellem to komponenter**Meddelelsesværdi:** Komponent: %1, %2, tilslutning: %3**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Ved kontrollen af den faktiske topologi blev der registreret en ringformet forbindelse. Fejlverdien beskriver en komponent i en ring. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): cbbbaaaa hex: cc = Forbindelsesnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aaaa = Foreløbigt komponentnummer for en komponent i ringen (%1) Komponentklasse: 0: Komponent ukendt 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: DRIVE-CLiQ-komponent 50: Option slot 60: Encoder 70: DRIVE-CLiQ-motor 71: Hydraulisk cylinder 72: Hydraulisk ventil 80: Motor Forbindelsesnummer: 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
Afhjælpning:	Udlæs fejlverdien, og fjern den anførte forbindelse. OBS: Idriftsættelsesværktøjet har evt. en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning) under "Topologi --> Topologivisning".

201380 <Stedsoplysninger>Topologi: Faktisk topologi EEPROM defekt

Meddelelsesværdi:	Forel. komponentnummer: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Under registreringen af den faktiske topologi blev der registreret en komponent med en defekt EEPROM. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): bbbbaaaa hex: bbbb = reserveret aaaa = Foreløbigt komponentnummer for defekt komponent.
Afhjælpning:	Udlæs fejlverdien, og fjern defekt komponent.

201381 <Stedsoplysninger>Topologi: Line Module sat forkert i

Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Ved sammenligning af topologien er der i den faktiske topologi fundet en linemodul, der er forbundet forkert ift. den nominelle topologi. Alarmsværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = tilslutningsnummer(%4) cc = komponentnummer (%3) bb = komponentklasse (%2) aa = komponentnummer på den forkert forbundet komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives en komponent, hvor den pågældende komponent er forbundet forkert. Komponentklasse og tilslutningsnummer er beskrevet i F01375. Drivsystemets opstart standses. I denne tilstand kan drevstyringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201381 <Stedsoplysninger>Topologi: Effektdel sat forkert i

Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat effektdel i forhold til den nominelle topologi i den faktiske topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev sat forkert i. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201381 <Stedsoplysninger>Topologi: Motor Module sat forkert i

Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Ved sammenligning er der i den faktiske topologi fundet et forkert forbundet Motor Module i forhold til den nominelle Motor Module. Alarmsværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = tilslutningsnummer (%4) cc = komponentnummer (%3) bb = komponentklasse (%2) aa = komponentnummer på den forkert forbundne komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives den komponent, hvor den pågældende komponent er forbundet forkert. Komponentklasse og tilslutningsnummer er beskrevet i F01375. Drivsystemets opstart standses. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201382 <Stedsoplysninger>Topologi: Sensor Module sat forkert i

Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat Sensor Module i den faktiske topologi i forhold til den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev sat forkert i. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201383 <Stedsoplysninger>Topologi: Terminal Module sat forkert i

Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat Terminal Module i den faktiske topologi i forhold til den nominelle topologi . Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev sat forkert i. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: I driftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201384 <Stedsoplysninger>Topologi: DRIVE-CLiQ Hub Module sat forkert i

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat DRIVE-CLiQ Hub Module i den faktiske topologi i forhold til den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev sat forkert i. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: I driftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201385 <Stedsoplysninger>Topologi: Controller Extension sat forkert i

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat Controller Extension 32 (CX32) i den faktiske topologi i forhold til den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent i den nominelle topologi (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev forkert isat. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201386 <Stedsoplysninger>Topologi: DRIVE-CLiQ-komponent sat forkert i

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat DRIVE-CLiQ-komponent i den faktiske topologi i forhold til den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent i den nominelle topologi (%1). OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev forkert isat. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201389 <Stedsoplysninger>Topologi: Motor med DRIVE-CLiQ forkert isat

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en forkert isat motor med DRIVE-CLiQ i forhold til den nominelle topologi i den faktiske topologi. Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for den forkert isatte komponent (%1). OBS: I dd, cc og bb beskrives komponenten, ved hvilken den pågældende komponent blev forkert isat. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpas topologier: - Sæt den pågældende komponent i den rigtige forbindelse (korriger faktisk topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom. topologi). - Afhjælp automatisk topologifejl (p9904). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201416 <Stedsoplysninger>Topologi: Komponent ekstra isat

Meddelelsesværdi: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået en ikke anført komponent forhold til den nominelle topologi i den faktiske topologi. Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal): ddccbbaa hex: dd = Komponentklasse (%2) cc = Forbindelsesnummer (%4) bb = Komponentklasse for den ekstra komponent (%1) aa = Komponentnummer (%3) OBS: I bb findes komponentklassen for den ekstra komponent. I dd, cc og aa beskrives den komponent, i hvilken den ekstra komponent isættes. - Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpasning af topologi: - Fjern den ekstra komponent (korriger faktisk topologi). - Tilpas projektet/parametringen i idriftsættelsesværktøjet (korriger aktuel topologi). OBS: Idriftsættelsesværktøj giver evt. en forbedret diagnose under "Topologi --> Topologivisning" (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

201420 <Stedsoplysninger>Topologi: Komponent er anderledes

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, sat: %2, fakt.: %3, forskel: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået forskelle i det elektroniske typeskilt for en komponent mellem den faktiske topologi og den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: aa = Komponentnummer (%1), bb = komponentklasse for den nominelle topologi (%2), cc = komponentklasse for aktuel topologi (%3), dd = forskel (%4) dd = 01 hex = 1 dec: Forskellig komponenttype. dd = 02 hex = 2 dec: Forskellig bestillingsnummer. dd = 03 hex = 3 dec: Forskellig producent. dd = 04 hex = 4 dec: Ved en flerkomponentslave er der tilsat den forkerte delkomponent (indeks) (f.eks. Double Motor Module X201 i stedet for X200), eller kun en del af en flerkomponentslave sat til "deaktiver og findes ikke". dd = 05 hex = 5 dec: NX10 eller NX15 blev anvendt i stedet for CX32. dd = 06 hex = 6 dec: CX32 i stedet for NX10 eller NX15 anvendt. dd = 07 hex = 7 dec: Forskelligt antal tilslutninger. OBS: Komponentklasse er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.
Afhjælpning:	Tilpasning af topologier: - Tilslut den forventede komponent (korriger aktuel topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøj (korriger aktuel topologi). Tilpas topologisammenligningen - sammenligningstrin: - Parametrer topologisammenligningen for alle komponenter (p9906). - Parametrer topologisammenligningen for en komponent (p9907, p9908). OBS: Idriftsættelsesværktøjet giver evt. en forbedret fejldiagnose under "Topologi --> Topologivisning" (f.eks. sammenligning af aktuel værdi med nom. værdi).

201425	<Stedsoplysninger>Topologi: Serienummer er anderledes
Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, %2, forskelle: %3
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under en topologisammenligning blev der fastslået forskelle i en komponent mellem den nominelle topologi og den faktiske topologi. Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimalt): ddccbbaa hex dd = reserveret: cc = Antal forskelle (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer (%1) OBS: Komponentklassen er beskrevet i F01375. Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.

Afhjælpning: Tilpasning af topologi:
- Skift den faktiske topologi til nominel topologi.
- Indlæs den nominelle topologi der svarer til den faktiske topologi (idrifftsættelsesværktøj).
Re byte cc:
cc = 1 --> Kan kvitteres via p9904 eller p9905.
cc > 1 --> Kan kvitteres via p9905 og deaktiveres via p9906 eller p9907/p9908.
OBS:
Idrifftsættelsesværktøjet giver evt. en forbedret diagnose under "Topologi --> Topologivisning" (f.eks. nominel/faktisk sammenligning).
Se også: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Stedsoplysninger>Topologi: Forkert tilslutning anvendt

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, %2, tilslutning (fakt.): %3, tilslutning (nom.): %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Under en topologisammenligning blev der fastslået forskelle i en komponent mellem den nominelle topologi og den faktiske topologi. Ved en komponent blev der anvendt med en anden forbindelse.

I alarmværdien beskrives de forskellige komponentforbindelser:

Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):

ddccbbaa hex:

dd = Forbindelsesnummer i sat topologi (%4)

cc = Forbindelsesnummer i aktuel topologi (%3)

bb = Komponentklasse (%2)

aa = Komponentnummer (%1)

OBS:

Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.

Drevsystemets opstart stoppes. I denne tilstand kan drevreguleringen ikke frigives.

Afhjælpning: Tilpasning af topologi:

- Omsæt DRIVE-CLiQ-ledningen til komponenten (korriger aktuel topologi).

- Tilpas projekt/parametrering i idrifftsættelsesværktøjet (korriger aktuel topologi).

- Afhjælp automatisk topologifejl (p9904).

OBS:

Idrifftsættelsesværktøjet giver evt. en forbedret diagnose under "Topologi --> Topologivisning" (f.eks. sat/aktuel sammenligning).

Se også: p9904

201451 <Stedsoplysninger>Topologi: Sat topologi ugyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der blev fundet en fejl i den nominelle topologi. Den nominelle topologi er ugyldig. Fejlværdi (r0949, fortolk hexadecimal): ccccbbaa hex: cccc = Indeks forkert, bb = komponentnummer, aa = fejlårsag aa = 1B hex = 27 dec: Fejlen er ikke specificeret. aa = 1C hex = 28 dec: Værdi ugyldig. aa = 1D hex = 29 dec: Forkert identifikation. aa = 1E hex = 30 dec: Forkert længde for identifikationen. aa = 1F hex = 31 dec: For få indekser tilovers. aa = 20 hex = 32 dec: Komponentten har ingen forbindelse til Control Unit.
Afhjælpning:	Hent den nominelle topologi med idriftsættelsesværktøjet igen.

201481	<Stedsoplysninger>Topologi: Effektdel ikke forbundet
Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under en topologisammenligning blev der i den nominelle topologi fastslået en ikke eksisterende effektdel i den faktiske topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1) OBS: I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpas topologierne: - Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi). Kontroller hardware: -Kontroller 24-V-forsyningspænding. - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer. - Test komponenten for funktion. OBS: Idriftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201481	<Stedsoplysninger>Topologi: Linjemodul ikke forbundet
Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

Årsag:	Ved sammenligning af topologier er der fundet et Line Module i den faktiske topologi som ikke findes i den nominelle topologi. Alarmsværdi (r2124, tolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = tilslutningsnummer (%4) cc = komponentnummer (%3) bb = komponentklasse (%2) aa = komponentnummer på den ikke forbundne komponent (%1) OBS: I dd, cc og bb beskrives den komponent, hvor den pågældende komponent mangler. Komponentklasse og tilslutningsnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpas topologierne: - Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi). Kontroller hardware: -Kontroller 24-V-forsyningsspænding. - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer. - Test komponenten for funktion. OBS: Idriftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201481 <Stedsoplysninger>Topologi: Motormoduler ikke forbundet**Meddelelsesværdi:** Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved sammenligning af topologier er der fundet et Motor Module i den faktiske topologi som ikke findes i den nominelle topologi.

Alarmsværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):

ddccbbaa hex:

dd = tilslutningsnummer (%4)

cc = komponentnummer (%3)

bb = komponentklasse (%2)

aa = komponentnummer på den ikke forbundne komponent (%1)

OBS:

I dd, cc og bb beskrives den komponent, hvor den pågældende komponent mangler.

Komponentklasse og tilslutningsnummer er beskrevet i F01375.

Afhjælpning: Tilpas topologierne:

- Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi).

- Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi).

Kontroller hardware:

-Kontroller 24-V-forsyningsspænding.

- Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer.

- Test komponenten for funktion.

OBS:

Idriftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201482 <Stedsoplysninger>Topologi: Sensor Module ikke sat i**Meddelelsesværdi:** Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4**Drevobjekt:** Alle objekter

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået en ikke eksisterende Sensor Module i den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1) OBS: I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpas topologierne: - Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi). Kontroller hardware: -Kontroller 24-V-forsyningsspænding. - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer. - Test komponenten for funktion. OBS: I dræftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201483 <Stedsoplysninger>Topologi: Terminalmoduler ikke forbundet

Meddelelsesværdi:	Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået en ikke eksisterende Terminal Module i den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1) OBS: I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpas topologierne: - Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi). Kontroller hardware: -Kontroller 24-V-forsyningsspænding. - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer. - Test komponenten for funktion. OBS: I dræftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201484 <Stedsoplysninger>Topologi: DRIVE-CLiQ Hub module ikke forbundet**Meddelelsesværdi:** Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået en ikke eksisterende DRIVE-CLiQ Hub Module i den nominelle topologi.

Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):

ddccbbaa hex:

dd = Forbindelsesnummer (%4)

cc = Komponentnummer (%3)

bb = Komponentklasse (%2)

aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1)

OBS:

I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent.

Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.

Afhjælpning: Tilpas topologierne:

- Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi).

- Tilpas projekt/parametring i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi).

Kontroller hardware:

-Kontroller 24-V-forsyningsspænding.

- Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer.

- Test komponenten for funktion.

OBS:

Idriftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201485 <Stedsoplysninger>Topologi: Controller Extension ikke forbundet**Meddelelsesværdi:** Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået en ikke eksisterende Controller Extension 32 (CX32) i den nominelle topologi.

Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):

ddccbbaa hex:

dd = Forbindelsesnummer (%4)

cc = Komponentnummer (%3)

bb = Komponentklasse (%2)

aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1)

OBS:

I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent.

Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.

Afhjælpning: Tilpas topologierne:

- Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korrigerer den faktiske topologi).
- Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korrigerer nom.topologi).

Kontroller hardware:

- Kontroller 24-V-forsyningsspænding.
- Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer.
- Test komponenten for funktion.

OBS:

Idriftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201486 <Stedsoplysninger>Topologi: DRIVE-CLiQ-komponent ikke forbundet

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået en ikke eksisterende DRIVE-CLiQ-komponent i den nominelle topologi.

Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):

ddccbbaa hex:

dd = Forbindelsesnummer (%4)

cc = Komponentnummer (%3)

bb = Komponentklasse (%2)

aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1)

OBS:

I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent.

Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.

Afhjælpning: Tilpas topologierne:

- Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korrigerer den faktiske topologi).
- Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korrigerer nom.topologi).

Kontroller hardware:

- Kontroller 24-V-forsyningsspænding.
- Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer.
- Test komponenten for funktion.

OBS:

Idriftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201487 <Stedsoplysninger>Topologi: Option slot komponent ikke isat

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået et ikke eksisterende option slot modul i den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1) OBS: I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpas topologierne: - Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi). Kontroller hardware: -Kontroller 24-V-forsyningsspænding. - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer. - Test komponenten for funktion. OBS: I dræftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201489 <Stedsoplysninger>Topologi: Motor med DRIVE-CLiQ ikke forbundet

Meddelelsesværdi: Komponent: %1, til %2, %3, tilslutning: %4

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en topologisammenligning blev der i den faktiske topologi fastslået en ikke eksisterende motor med DRIVE-CLiQ i den nominelle topologi. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): ddccbbaa hex: dd = Forbindelsesnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklasse (%2) aa = Komponentnummer for ikke isat komponent (%1) OBS: I dd, cc, og bb beskrives den komponent, der mangler ved den pågældende komponent. Komponentklasse og forbindelsesnummer er beskrevet i F01375.
Afhjælpning:	Tilpas topologierne: - Forbind den pågældende komponent på den korrekte tilslutning (korriger den faktiske topologi). - Tilpas projekt/parametrering i idriftsættelsesværktøjet (korriger nom.topologi). Kontroller hardware: -Kontroller 24-V-forsyningsspænding. - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledninger for ledningsbrug og kontaktproblemer. - Test komponenten for funktion. OBS: I dræftsættelsesværktøjet yder eventuelt under "Topologi --> Topologivisning" en forbedret diagnose (f.eks. sammenligning nom./faktisk).

201507 <Stedsoplysninger>BICO: Forbindelser til inaktive objekter fundet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er BICO-forbindelser til et drevobjekt, som er inaktivt/ikke driftsklar. De pågældende BI/CI-parameter opstilles i r9498. De tilhørende BO/CO-parameter opstilles i r9499. I r9491 og r9492 for det deaktiverede drevobjekt vises listen over BICO-forbindelser til andre drevobjekter. OBS: r9498 og r9499 beskrives så kun, når p9495 sættes til ikke lig med 0. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Antal fundne BICO-forbindelser til de inaktive drevobjekter.
Afhjælpning:	- Nulstil alle åbne BICO-forbindelser centralt med p9495 = 2. - Det ikke fungerende drevobjekt gøres aktiv/driftsklar (stik i igen eller aktiver komponenter).

201508	<Stedsoplysninger>BICO: Forbindelserne til de inaktive objekter overskredet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Det maksimale antal BICO-forbindelser (signalmodtagere) blev overskredet ved deaktivering af et drevobjekt. Når et drevobjekt deaktiveres opstilles alle BICO-forbindelser (signalmodtagere) i følgende parametre: - r9498[0...29]: Opstilling af pågældende BI/CI-parameter. - r9499[0...29]: Opstilling af tilhørende BO/CO-parameter.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig Denne alarm annulleres automatisk, så snart der i r9498[29] og r9499[29] ikke er registreret en BICO-styring (værdi = 0). OBS: Ved genaktivering af drevobjektet skal alle BICO-styringer kontrolleres og eventuelt genoprettes.

201510	<Stedsoplysninger>BICO: Signalkilde er ikke float
Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Den ønskede konnektorudgang har ikke den rigtige datatype. Forbindelsen udføres ikke. Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer, som der skal forbindes til (konnektorudgang).
Afhjælpning:	Forbind konnektorindgangen med en konnektorudgang med datatypen float.

201511	<Stedsoplysninger>BICO: Forbindelse med forskellige værdier
Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	Den ønskede BICO-forbindelse blev oprettet. Dog udføres der en omregning mellem BICO-udgangen og BICO-indgangen med referenceværdierne. - BICO-udgangen har en anden normenhed end BICO-indgangen. - Melding kun ved forbindelser inden for et drevobjekt. Eksempel: BICO-udgangen har spænding som normenhed og BICO-indgangen har strøm. Mellem BICO-udgangen og BICO-indgangen beregnes så faktoren $p2002/p2001$. p2002: Indeholder referenceværdien for strøm p2001: Indeholder referenceværdien for spænding Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer for BICO-indgangen (signal falder).
Afhjælpning:	Ingen nødvendig.

201512 <Stedsoplysninger>BICO: Der er ingen værdi

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1) Servo: FRA2 Hla: FRA2
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Det blev forsøgt at udregne en omregningsfaktor for en normering der ikke findes. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Enhed (f.eks. iht. SPEED), som det blev forsøgt at finde en faktor til.
Afhjælpning:	Opret normering eller kontroller transferværdier.

201513 <Stedsoplysninger>BICO: Forbindelse DO-overlapning med forskellig værdi

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Den ønskede BICO-forbindelse blev oprettet. Dog udføres der en omregning mellem BICO-udgangen og BICO-indgangen med referenceværdierne. Der forbindes mellem forskellige drevobjekter, og BICO-udgangen har en anden normenhed end BICO-indgangen eller har forskellige referenceværdier, men samme normenhed. Eksempel 1: BICO-udgangen med spænding som normenhed, og BICO-indgangen med strøm som normenhed, BICO-udgang og BICO-indgang ligger i forskellige drevobjekter. Mellem BICO-udgangen og BICO-indgangen beregnes så faktoren $p2002/p2001$. p2002: Indeholder referenceværdien for strøm p2001: Indeholder referenceværdien for spænding Eksempel 2: BICO-udgang med spænding som normenhed i drevobjektet 1 (DO1), BICO-indgang med spænding som normenhed i drevobjektet 2 (DO2). Referenceværdierne for spænding (p2001) for begge drevobjekter har forskellige værdier. Mellem BICO-udgangen og BICO-indgangen beregnes så faktoren $p2001 (DO1)/p2001 (DO2)$. p2001: Indeholder referenceværdien for spænding drevobjekt 1, 2 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer for BICO-indgangen (signal falder).
Afhjælpning:	Ingen nødvendig.

201514 <Stedsoplysninger>BICO: Fejl ved skrivning under en reconnect

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
--------------------------	---------------

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under reconnect-proceduren (f.eks. ved opstart eller download, kan dog også finde sted under normal drift) kunne en parameter ikke skrives. Eksempel: Under skrivning på BICO-indgang med dobbeltordformat (DWORD) i det andet indeks overlapper lagerområderne (f.eks. p8861). Parameteren nulstilles så til fabriksindstillingen. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Parameternummer for BICO-indgangen (signalmodtager).
Afhjælpning:	Ingen nødvendig.

201515 <Stedsoplysninger>BICO: Parameterskrivning ikke tilladt da overordnet styring aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Den overordnede styring er aktiv, da antallet af CDS ændres eller der kopieres fra CDS.
Afhjælpning:	Giv evt. den overordnede styring tilbage, og gentag processen.

201590 <Stedsoplysninger>Drev: Motor vedligeholdelsesinterval udløbet

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1 bin

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Vedligeholdelsesintervallet der er indstillet til denne motor blev nået. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Motorbloksnummer. Se også: p0650, p0651
Afhjælpning:	Udfør vedligeholdelsen, og indstil vedligeholdelsesintervallet igen (p0651).

201600 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): STOP A udløst

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	HLA_828
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Control Unit (CU) har registreret en fejl og udløst STOP A (STO via Safety-frakoblingsstien på Control Unit.). - Tvungen dynamisering (teststop) på Safety-frakoblingsstien af Control Unit mislykket. - Følgerreaktionen af fejlen F01611 (defekt i en overvågningskanal). Fejl-værdi (r0949, tolkes decimalt): 0: Stoprekvirering af overvågningskanalen 2. 1005: STO aktiv, selvom ingen STO er aktiveret og der ikke findes en intern STOP A. 1010: STO inaktiv, selvom STO er aktiveret eller en intern STOP A findes. 9999: Følgerreaktion af fejl F01611.

Afhjælpning:

- Vælg det sikre frakoblede moment og fravælg det igen.
- Udskift den pågældende Hydraulic Module.

Re fejlværdi = 9999.

- Udfør en diagnose ved aktiv forstyrrelse F01611.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201600 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): STOP A udløst

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Control Unit (CU) har registreret en fejl og udløst STOP A (STO via Safety-frakoblingsstien på Control Unit.).

- Tvungen dynamisering (teststop) på Safety-frakoblingsstien af Control Unit mislykket.
- Følgereaktionen af fejlen F01611 (defekt i en overvågningskanal).

Fejlværdi (r0949, tolkes decimalt):

0: Stoprekvirering af overvågningskanalen 2.

1005:

- STO aktiv, selvom ingen STO er aktiveret og der ikke findes en intern STOP A.
- Ved en Power Module med "STO via klemmer på Power Module" (STO_A/STO_B) er disse klemmer aktiv (DIP-kontakt på "ON"). Funktionen "STO via klemmerne på Power Module" er dog ikke frigivet (p9601.7 = p9801.7 = 0).
- 1010: STO inaktiv, selvom STO er aktiveret eller der foreligger en intern STOP A.
- 1015: Tilbagemelding af STO ved paralleltkoblet Motor Modules forskellig.

9999: Følgereaktion af fejlen F01611.

Afhjælpning:

- Aktiver det sikkert frakoblede moment, og deaktiver igen.
- Udskift det pågældende Motor Module.

Til fejlværdi = 1005:

- Deaktiver klemmerne STO_A/STO_B på Power Module (begge DIP-kontakter på auf "OFF") eller frigiv funktionen "STO via klemmerne på Power Module".

Til fejlværdi = 9999:

- Udfør diagnose hvis fejl F01611 foreligger.

OBS:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201611 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på processor 1 har fundet en fejl i den krydsvis sammenligning af data mellem de to overvågningskanaler og udløst STOP F.

Som følge af denne fejl udlæses fejlen F01600 (SI CU: STOP A udløst) efter at den parametriserede overgangstid (p9658). Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

0: Stoprekvirering fra den anden overvågningskanal.

1 ... 999:

Tal på det krydsvist sammenlignede dato, som det har medført denne fejl. Dette tal vises også i r9795.

1: SI overvågningstakt (r9780, r9880).

2: SI Frigivelse sikker funktion (p9601, p9801). Kun de understøttede bits sammenlignes krydsvist.

3: SI SGE-omstilling diskrepantid (p9650, p9850).

4: SI overgangstid STOP F til STOP A (p9658, p9858).

6: SI frigivelse sikker bremseaktivering (p9501, intern værdi).

7: SI forsinkelsestid på STO ved Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adresse (p9610, p9810).

9: SI afprelningstid for STO/SBC/SS1 (p9651, p9851).

10: SI forsinkelsestid for udløsning af STO ved ESR (p9697, p9897).

11: SI HLA stopventil tilbagemeldingskontakter konfiguration (p9626, p9826).

12: SI HLA stopventil ventetid tilkobling (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA stopventil ventetid frakobling (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe telegramaktivering (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe bussvigtreaktion (p9612, p9812).

1000: Kontroltimer udløbet.

I løbet af tiden på ca. 5 x p9650 er følgende alternativt konstateret:

- Der er opstået vedvarende signalskift på STO-klemmen af Hydraulic Modules med tidsafstande mindre lig diskrepantiden (p9650/p9850).

- Via PROFIsafe/TM54F er der vedvarende aktiveret og deaktiveret STO (også som følgereaktion) med tidsafstande mindre lig med diskrepantiden (p9650/p9850). 1001, 1002: Initialiseringsfejl ændringstimer/kontroltimer.

1001, 1002: Initialiseringsfejl ændringstimer/kontroltimer.

1900, CRC-fejl i sektor SAFETY.

1901: CRC-fejl i sektor ITCM.

1902: Overopladning i sektor ITCM har fundet sted under drift.

1903: Intern parametriseringsfejl ved CRC-beregning.

1950: Komponentgruppetemperatur uden for det tilladte temperaturområde.

1951: Komponentgruppetemperatur usandsynlig.

2000: Status på STO-aktivering forskellig på begge overvågningskanaler.

2001: Tilbagemelding fra STO-deaktivering forskellig på begge overvågningskanaler. Denne værdi kan også opstå som en følge af andre forstyrrelser.

2002: Status på forsinkelsestimeren SS1 forskellig på begge overvågningskanaler (status på timer i p9650/p9850).

2003: Status på STO-klemmen forskellig på begge overvågningskanaler.

6000 ... 6999:

Fejl i PROFIsafe aktivering.

Ved disse fejl-værdier overføres failsafe-aktiveringssignaler (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne. Er "STOP B parametriseret efter svigt af PROFIsafe-kommunikation" (p9612), forsinkes overførslen af failsafe value.

6000: Der er opstået en alvorlig fejl i PROFIsafe-kommunikation.

6064 ... 6071: Fejl ved analyse af F-parametre. Værdierne af de overførte F-parametre stemmer ikke overens med de forventede parametre i PROFIsafe-driveren.

6064: Måladressen og PROFIsafe-adressen er forskellig (F_Dest_Add).

6065: Måladressen ugyldig (F_Dest_Add).

6066: Kildeadresse ugyldig (F_Source_Add).

6067: Watchdog tidsværdi ugyldig (F_WD_Time).

6068: Forkert SIL-niveau (F_SIL).

6069: Forkert F-CRC længde (F_CRC_Length).

6070: Forkert F-parameter version (F_Par_Version).

6071: CRC-fejl ved F-parametre (CRC1). Den overførte CRC-værdi af F-parametrene stemmer ikke overens med den værdi, der er beregnet i PROFIsafe-driveren.

6072: F-parametrering er inkonsistent.

6165: Ved modtagelse af PROFIsafe-telegram er der fundet en kommunikationsfejl. Fejlen kan også opstå, hvis der efter deaktivering og aktivering af Control Unit eller efter forbindelse af PROFIBUS-/PROFINET-ledning er modtaget et inkonsistent eller forældet PROFIsafe-telegram.

6166: Ved modtagelse af PROFIsafe-telegram er der fundet en tidsovervågningsfejl

Afhjælpning:

Til fejlsværdi = 1 ... 5 og 7 ... 999:

- Kontroller den krydsvist sammenlignende dato, der har medfært STOP F.
- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Hydraulic Modules-software.
- Opgrader Control Unit-software.

Til fejlsværdi = 6:

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Hydraulic Modules-software.
- Opgrader Control Unit-software.

Til fejlsværdi = 1000:

- Kontroller af STO-klemme på Hydraulic Module (kontaktproblemer).
- PROFIsafe: Afhjælp kontaktproblemer/fejl på PROFIBUS-master/PROFINET-controller.
- Kontroller ledingsføringen på de fejlsikre indgange på TM54F (kontaktproblemer).
- Kontroller diskrepansid, og øg eventuelt (p9650/p9850).

Til fejlsværdi = 1001, 1002:

- Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Hydraulic Modules-software.
- Opgrader Control Unit-software.

Til fejlsværdi = 1900, 1901, 1902:

- Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Control Unit-software.
- Udskift Control Unit.

Til fejlsværdi = 2000, 2001, 2002, 2003:

- Kontroller diskrepansid, og øg eventuelt (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Kontroller en på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) (kontaktproblemer).
- Kontrol af årsager for STO-aktivering i r9772. Ved aktive SMM-funktioner (p9501 = 1) kan STO også ske vha. følgende funktioner.
- Udskift det berørte Hydraulic Module.
- Udfør en diagnose ved andre aktive forstyrrelser og afhjælp årsagen.

OBS:

Efter at fejlårsagen er fjernet, og efter regulær de-/aktivering STO kan denne fejl kvitteres.

Til fejlsværdi = 6000:

- Udfør POWER IN ved alle komponenter (sluk&tænd).

Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikation mellem de to overvågningskanaler, og udfør eventuelt diagnose ved de pågældende fejl.

- Indstil større overvågningstakter (p9500, p9511).
- Opgrader firmwaren til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.
- Udskift Control Unit.

Til fejlsværdi = 6064:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Dest_Add am PROFIsafe-Slave.
- Kontroller indstilling af PROFIsafe-adresse på Control Unit (p9610) og af Hydraulic Modules (p9810).

Til fejlsværdi = 6065:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Dest_Add på PROFIsafe-Slave. Måladressen må ikke være 0 eller FFFF!

Til fejlsværdi = 6066:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Source_Add am PROFIsafe-slave. Kildeadressen må ikke være 0 eller FFFF!

Til fejlsværdi = 6067:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slave. Watchdog-tidsværdien må ikke være 0!

Til fejlsværdi = 6068:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_SIL på PROFIsafe-Slave. SIL-niveau skal svare til SIL2!

Til fejlsværdi = 6069:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_CRC_Length på PROFIsafe-Slave. Indstilling af CRC2-længde er 2-byte-CRC i V1-Mode og 3-byte-CRC i V2-Mode!

Til fejlværdi = 6070:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Par_Version på PROFIsafe-slave. Værdien af F-parameter version er 0 i V1-Mode og 1 i V2-Mode!

Til fejlværdi = 6071:

- Kontroller indstilling af værdierne på F-parameter og den beregnede F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-Slave og opdater eventuelt.

Til fejlværdi = 6072:

- Kontroller indstilling af F-parameter-værdier, og ret dem eventuelt.

For F-parametrene F_CRC_Length og F_Par_Version er følgende kombinationer tilladt:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC og F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC og F_Par_Version = 1

Til fejlværdi = 6165:

- Når der opstår en fejl efter opstart af Control Unit eller efter forbindelse af PROFIBUS-/PROFINET-ledning, kvitteres fejlen.

- Kontroller projektering og kommunikation på PROFIsafe-Slave.

- Indstilling af værdien for F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-Slave, og øg den eventuelt.

- Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikation mellem de to overvågningskanaler, udfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl.

- Kontroller om alle F-parametre for drevet stemmer overens med F-værtens F-parametre.

Til fejlværdi = 6166:

- Kontroller projektering og kommunikation på PROFIsafe-Slave.

- Kontroller indstilling af værdien for F_WD_Time på PROFIsafe-Slave, og øg eventuelt.

- Analyser diagnoseinformation i F-vært.

- Kontroller PROFIsafe-forbindelse.

- Kontroller, om alle F-parametre for drevet stemmer overens med F-værtens F-parametre.

OBS:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (impulsfrigivelse)

ESR: Extended Stop and Retract (udvidet stop og tilbagetrækning)

MM: Motor Module

SGE: Sikkerhedsrelevant indgang

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201611 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på processor 1 har fundet en fejl i den krydsvise sammenligning af data mellem de to overvågningskanaler og udløst STOP F.

Som følge af denne fejl udlæses fejlen F01600 (SI CU: STOP A udløst) efter at den parametriserede overgangstid (p9658) er gået.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

0: Stoprekvirering fra den anden overvågningskanal.

1 ... 999:

Tal på det krydsvist sammenlignede dato, som det har medført denne fejl. Dette tal vises også i r9795.

1: SI overvågningstakt (r9780, r9880).

2: SI Frigivelse sikker funktion (p9601, p9801). Kun de understøttede bits sammenlignes krydsvist.

3: SI SGE-omstilling diskrepantid (p9650, p9850).

4: SI overgangstid STOP F til STOP A (p9658, p9858).

5: SI frigivelse sikker bremseaktivering (p9602, p9802).

6: SI Motion frigivelse sikre funktioner (p9501, intern værdi).

7: SI forsinkelsestid STO ved Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adresse (p9610, p9810).

9: SI afprelningstid for STO/SBC/SS1 (p9651, p9851).

10: SI forsinkelsestid for udløsning af STO ved ESR (p9697, p9897).

11: SI Safe Brake Adapter modus, BICO-styring (p9621, p9821).

12: SI Safe Brake Adapter relæ tilkoblingstid (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Safe Brake Adapter relæ frakoblingstid (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe telegramaktivering (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe bussvigtreaktion (p9612, p9812).

1000: Kontroltimer udløbet.

I løbet af tiden på ca. 5 x p9650 er følgende alternativt konstateret:

- Der er opstået vedvarende signalkift på klemmen EP af Motor Modules med tidsafstande mindre lig diskrepantiden (p9650/p9850).

- Via PROFIsafe/TM54F er det vedvarende aktiveret og deaktiveret STO (også som følgereaktion) med tidsafstande mindre lig med diskrepantiden (p9650/p9850).

- Der er vedvarende aktiveret og deaktiveret den sikre impulsledning (r9723.9 - også som følgereaktion) med tidsafstande mindre lig med diskrepantiden (p9650/p9850).

1001, 1002: Initialiseringsfejl ændringstimer/kontroltimer.

1900: CRC-fejl i sektor SAFETY.

1901: CRC-fejl i sektor ITCM.

1902: Overopladning i sektor ITCM har fundet sted under driften.

1903: Intern parametriseringsfejl ved CRC-beregning.

1950: Komponentgruppetemperatur uden for tilladt temperaturområde.

1951: Komponentgruppetemperatur ikke sandsynlig.

2000: Status på STO-aktivering forskellig på begge overvågningskanaler.

2001: Tilbage melding fra STO frakobling forskellig på begge overvågningskanaler. Denne værdi kan også opstå som en følge af andre forstyrrelser.

2002: Status på forsinkelsestimer SS1 forskellig på begge overvågningskanaler (status på timer p9650/p9850).

2003: Status på STO-klemme forskellig på begge overvågningskanaler.

2004: Status på STO-aktivering ved parallelt koblede Motor Modules.

2005: Tilbage melding af den sikre impulsledning på Control Unit og på parallelt koblede Motor Modules ikke ens.

6000 ... 6999:

Fejl i PROFIsafe-aktivering.

ved disse fejlsværdier overføres Failsafe-aktiveringssignaler (Failsafe Values) på sikkerhedsfunktionerne. Er "STOP B parametriseret efter svigt af PROFIsafe-kommunikation" (p9612) forsinket overførsel af Failsafe Values.

6000: Der er opstået en alvorlig fejl i PROFIsafe-kommunikationen.

6064 ... 6071: Fejl ved analyse af FA-parametre. Værdierne af de overførte DF-parametre stemmer ikke overens med de forventede parametre i PROFIsafe driveren.

6064: Måladresse og PROFIsafe-adresse er forskellige (F_Dest_Add).

6065: Måladresse ugyldig (F_Dest_Add).

6066: Kildeadresse ugyldig (F_Source_Add).

6067: Watchdog tidsværdi ugyldig (F_WD_Time).

6068: Forkert SIL niveau (F_SIL).

6069: Forkert F-CRC længde (F_CRC_Length).

6070: Forkert F-parameterversion (F_Par_Version).

6071: CRC-fejl ved F-parametrene (CRC1). Den overførte CRC-værdi for F-parameter stemmer ikke overens med den værdi, der er beregnet i PROFIsafe-driveren.

6072: F-parametrering inkonsistent.

6165: Ved modtagelse af PROFIsafe-telegrammet er der fundet en kommunikationsfejl. Fejlen kan også opstå, hvis der efter deaktivering og aktivering af Control Unit eller efter forbindelse af en PROFIBUS-/PROFINET-ledning er modtaget et inkonsistent eller forældet PROFIsafe-telegram.

6166: Ved modtagelse af PROFIsafe-telegrammet er der konstateret en tidsovervågningsfejl.

Afhjælpning:

Til fejlverdi = 1 ... 5 og 7 ... 999:

- Kontroller den krydsvist sammenlignende dato, der har medført STOP F.
- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Motor Modules-software.
- Opgrader Control Unit-software.

Til fejlverdi = 6:

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Motor Modules-software.
- Opgrader Control Unit-software.

Til fejlverdi = 1000:

- Kontroller af klemme EP på Motor Module (kontaktproblemer).
- PROFIsafe: Afhjælp kontaktproblemer/fejl på PROFIBUS-master/PROFINET-Controller.
- Kontroller ledingsføringen på de fejlsikre indgange på TM54F (kontaktproblemer).
- Kontroller diskrepantid, og øg eventuelt (p9650/p9850).

Til fejlverdi = 1001, 1002:

- Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Motor Modules-software.
- Opgrader Control Unit-software.

Til fejlverdi = 1900, 1901, 1902:

- Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader Control Unit-software.
- Udskift Control Unit.

Til fejlverdi = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:

- Kontroller diskrepantid, og øg eventuelt (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Kontroller en på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) (kontaktproblemer).
- Kontrol af årsager for STO-aktivering i r9772. Ved aktive SMM-funktioner (p9501 = 1) kan STO også ske vha. følgende funktioner.
- Udskift følgende Motor Module.
- Udfør en diagnose ved andre aktive forstyrrelser og afhjælp årsagen.

OBS:

Efter at fejlårsagen er fjernet, og efter regulær de-/aktivering STO kan denne fejl kvitteres.

Til fejlverdi = 6000:

- Udfør POWER IN ved alle komponenter (sluk/tænd).

Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikation mellem de to overvågningskanaler, og udfør eventuelt diagnose ved de pågældende fejl.

- Indstil større overvågningstakter (p9500, p9511).
- Opgrader firmwaren til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.
- Udskift Control Unit.

Til fejlverdi = 6064:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Dest_Add am PROFIsafe-Slave.
- Kontroller indstilling af PROFIsafe-adresse på Control Unit (p9610) og af Motor Modules (p9810).

Til fejlverdi = 6065:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Dest_Add på PROFIsafe-Slave. Måladressen må ikke være 0 eller FFFF!

Til fejlverdi = 6066:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Source_Add am PROFIsafe-Slave. Kildeadressen må ikke være 0 eller FFFF!

Til fejlverdi = 6067:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-Slave. Watchdog-tidsværdien må ikke være 0!

Til fejlverdi = 6068:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_SIL på PROFIsafe-Slave. SIL-niveau skal svare til SIL2!

Til fejlverdi = 6069:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_CRC_Length ved PROFIsafe-slave. Indstilling af CRC2-længde er 2-byte-CRC i V1-Mode og 3-byte-CRC i V2-Mode!

Til fejlværdi = 6070:

- Kontroller indstilling af værdien i F-parameter F_Par_Version på PROFIsafe-Slave. Værdien af F-parameter version er 0 i V1-Mode og 1 i V2-Mode!

Til fejlværdi = 6071:

- Kontroller indstilling af værdierne på F-parameter og den beregnede F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slave og opdater eventuelt.

Til fejlværdi = 6072:

- Kontroller indstilling af F-parameter-værdier, og ret dem eventuelt.

For F-parametrene F_CRC_Length og F_Par_Version er følgende kombinationer tilladt:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC og F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC og F_Par_Version = 1

Til fejlværdi = 6165:

- Når der opstår en fejl efter opstart af Control Unit eller efter forbindelse af PROFIBUS-/PROFINET-ledning kvitteres fejlen.

- Kontroller projektering og kommunikation på PROFIsafe-Slave.

- Indstilling af værdien for F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-Slave, og øg den eventuelt.

- Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikation mellem de to overvågningskanaler, udfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl.

- Kontroller om alle F-parametre for drevet stemmer overens med F-værtens F-parametre.

Til fejlværdi = 6166:

- Kontroller projektering og kommunikation på PROFIsafe-slave.

- Kontroller indstilling af værdien for F_WD_Time på PROFIsafe-slave, og øg eventuelt.

- Analyser diagnoseinformation i F-vært.

- Kontroller PROFIsafe-forbindelse.

- Kontroller, om alle F-parametre for drevet stemmer overens med F-værtens F-parametre.

OBS:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (impulsfrigivelse)

ESR: Extended Stop and Retract (udvidet stop og tilbagetrækning)

MM: Motor Module

SGE: Sikkerhedsrelevant indgang

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201612 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): STO-indgange ved parallelforbundne effektdele forskellig

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Control Unit (CU) har registreret forskellige tilstande i AND-forbundne STO-indgange ved parallelkoblede effektdele og har udløst STOP F.

Som en følge af denne fejl afgives fejlen F01600 (SI CU: STOP A udløst) efter den parametrede overgangstid (p9658).

Fejlværdi (r0949, fortolk binært):

Binært billede af de digitale indgang på Control Unit, som anvendes som signalkilde for funktionen "sikkert frakoblet moment".

Afhjælpning:

- Kontroller tolerancetid SGE-skift og øg eventuelt værdien (p9650).
- Kontroller trådføringen på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) (kontaktproblemer).

OBS:

CU: Control Unit

SGE: Sikkerhedsrelevant indgang

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201620 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Sikkert frakoblet moment aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Funktionen "sikkert frakoblet moment" (STO) fra basisfunktionen blev aktiveret på Control Unit (CU) via indgangsklemmen og er aktiv.

OBS:

- Denne melding fører ikke til Safety-stopreaktioner.
- Denne melding udgives ikke ved STO-aktivering via de udvidede funktioner.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201621 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Safe Stop 1 aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Funktionen "safe stop 1" (SS1) blev aktiveret på Control Unit (CU) via indgangsklemmen og er aktiv.

OBS:

Denne melding fører ikke til Safety-stopreaktioner.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

201625 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Livstegn i Safety-data forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Control Unit (CU) har registreret en fejl i Safety-dataenes livstegn mellem begge overvågningskanaler og har udløst STOP A.

- DRIVE-CLiQ-kommunikationen svigter eller fungerer ikke.
- Der opstod en time-slice overløb i Safety-softwaren.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

- Afhjælpning:**
- Aktiver STO, og deaktiver igen.
 - Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikation mellem de to overvågningskanaler, og gennemfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl.
 - Fravælg de drivfunktioner, der ikke er absolut nødvendige.
 - Reducer antal dreve.
 - Kontroller den EMC-konforme opbygning af styreskabet og en.
- OBS:
- CU: Control Unit
- MM: Motor Module
- SI: Safety Integrated
- STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment)

201630 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Bremsstyring forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Control Unit (CU) har fastslået en fejl under bremseaktiveringen og har udløst en STOP A.

- Motorledningens isolering er ikke sat korrekt på.
- Der er en defekt i bremsestyrekredsen på Motor Module.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

10, 11:

Fejl under processen "Åbn bremse".

- Parameter p1278 forkert indstillet.
- Bremsen er ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen åbner ved p1278 = 1 og p9602/p9802 = 0 (SBC slået fra)).
- Bremseledningens jordslutning.

20:

Fejl i tilstanden "bremse åbnet".

- Kortslutning i bremseviklingen.

30, 31:

Fejl i processen "luk bremse".

- Bremsen er ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen åbner ved p1278 = 1 og p9602/p9802 = 0 (SBC slået fra)).
- Kortslutning i bremseviklingen.

40:

Fejl i tilstanden "Bremse lukket".

50:

Fejl i bremseaktiveringen på Control Unit eller kommunikationsfejl mellem Control Unit og Motor Module (diagnose i bremseaktiveringen).

80:

Safe Brake Adapter.

Fejl i bremseaktiveringen på Control Unit eller kommunikationsfejl mellem Control Unit og Motor Module (diagnose i bremseaktiveringen).

90:

Bremse ventileret til serviceformål (X4).

- Afhjælpning:**
- Kontroller parameter p1278 (med SBC er kun p1278 = 0 tilladt).
 - Ved en parallelforbindelse skal effektdelens record til aktivering af holdebremsen kontrolleres (p7015).
 - Aktiver et sikkert frakoblet moment, og deaktiver det igen.
 - Kontroller motorholdebremssens tilslutning.
 - Kontroller motorholdebremssens funktion.
 - Kontroller, om der er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose ved de pågældende forstyrrelser.
 - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsofbygning og ledningsudlæggelse (f.eks. motorledningens skærm og bremseårene forbindes med skærmpåledningen eller motorstikket skrues fast på huset).
 - Udskift det pågældende Motor Module.
- Drift med Safe Brake Module eller Safe Brake Adapter:
- Kontroller tilslutningen på Safe Brake Module eller Safe Brake Adapter.
 - Udskift Safe Brake Module eller Safe Brake Adapter.
- Bemærk:
- CU: Control Unit
- SBC: Safe Brake Control (sikker bremsestyring)
- SI: Safety Integrated

201631 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Motorholdebremse/SBC Konfiguration ikke praktisk

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En ikke logisk konfiguration af motorholdebremsen og SBC er blevet registreret.

Følgende konfigurationer kan medføre denne melding:

- "Der er ingen motorholdebremse" (p1215 = 0) og "SBC" frigivet (p9602 = 1).

- "Motorholdebremse samt sekvensstyring, tilslutning via BICO" (p1215 = 3) og "SBC" frigivet (p9602 = 1).

Bemærk:

SBC: Safe Brake Control (sikker bremsestyring)

Afhjælpning: Kontroller og korriger motorholdebremssens og SBCs parametring.

Se også: p1215, p9602, p9802

201632 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Stopventil aktivering/tilbage melding forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Control Unit (overvågningskanal 1) har registreret en fejl i stopventilens aktivering/tilbagemelding og udløst STOP A. Mulige årsager: - Stopventil ikke eller ikke korrekt tilsluttet (X272). - Tilbagemelding fra stopventil ikke eller ikke korrekt tilsluttet (X281/X282). - Tilbagemelding fra stopventil forkert indstillet (p9626/p9826). - Stopventil defekt. - Hydraulic Module defekt. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 10, 11: Fejl under processen "Åbn stopventil". 20: Fejl i tilstanden "Stopventil åbnet". 30, 31: Fejl under processen "Luk stopventil". 40: Fejl i tilstanden "Stopventil lukket". 50, 80: Fejl i stopventilens aktivering/tilbagemelding eller fejl i kommunikationen mellem Control Unit og Hydraulic Module.
Afhjælpning:	- Kontroller stopventilens tilslutning (X272). - Kontroller tilslutningen fra stopventilens tilbagemeldinger (X281, X282). - Kontroller konfigurationen for stopventilens tilbagemeldinger (p9626/p9826). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning (f.eks. brug afskærmede ledninger og udlæg en skærm). - Udskift evt. stopventilen. - Udskift eventuelt Hydraulic Module. Se også: p9626, p9826

201637	<Stedsoplysninger>SI: Sikkerhedsadgangskode ikke tildelt
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Safety Integreret er parametret og frigivet. Der er dog endnu ikke tildelt en gyldig sikkerhedsadgangskode.
Afhjælpning:	- Gyldigt sikkerhedsadgangskode tildelt. - Gem.

201638	<Stedsoplysninger>SI: Indtast sikkerhedsadgangskode
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Indtast en gyldig sikkerhedsadgangskode. En ændring af sikkerhedsparametrene er mulig i sikkerheds-idrifttagelsesfunktion.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Denne alarm annulleres automatisk med "Slet adgangskode" (f.eks. efter afslutning af webserveren eller efter POWER ON). Adgangskoden forbliver fortsat tildelt.

201640 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Komponentudskiftning registreret og kræver kvittering/lagring**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: "Safety Integrated" har opdaget en udskiftning af en komponent.
 En fejlfri drift af den pågældende drivenhed er ikke længere mulig.
 Ved aktive Safety-funktioner er en partiel afleveringstest nødvendig efter en udskiftning af komponenter.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):
 Bit 0 = 1:
 Udskiftning af Control Unit er registreret.
 Bit 1 = 1:
 Udskiftning af Motor Modules/Hydraulic Modules er registreret.
 Bit 2 = 1:
 Udskiftning af Power Modules er registreret.
 Bit 3 = 1:
 Udskiftning af Sensor Modules kanal 1 er registreret.
 Bit 4 = 1:
 Udskiftning af Sensor Modules kanal 2 registreret.
 Bit 5 = 1:
 Udskiftning af sensor Kanal 1 registreret.
 Bit 6 = 1:
 Udskiftning af sensor kanal 2 er registreret.

Afhjælpning: - Kvitter udskiftning af komponenter (p9702 = 29).
 - Gem alle parametre (p0977 = 1 eller p0971 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").
 - Kvitter fejlen (f.eks. binektorindgang p2103).
 OBS:
 Udover fejlen sættes diagnosebit r9776.2 og r9776.3.
 Se også: p9702, r9776

201640 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Komponentudskiftning registreret og kræver kvittering/lagring**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	"Safety Integrated" har opdaget en udskiftet komponent. Udskiftning af komponenterne medfører en ændring af "Global checksum" i "Safety-relevant hardware". En fejlfri drift af det pågældende drev er ikke længere mulig. Ved aktive Safety-funktioner kræves der en partiel afleveringstest efter udskiftning af en komponent. Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0 = 1: Der er registreret en udskiftning af Control Unit. Bit 1 = 1: Der er registreret en udskiftning af Motor Modules/Hydraulic Modules. Bit 2 = 1: Der er registreret en udskiftning af Power Modules. Bit 3 = 1: Der er registreret en udskiftning af Sensor Modules kanal 1. Bit 4 = 1: Der er registreret en udskiftning af Sensor Modules kanal 2. Bit 5 = 1: Der er registreret en udskiftning af sensor kanal 1. Bit 6 = 1: Der er registreret en udskiftning af sensor kanal 2.
Afhjælpning:	- Kviktest udskiftning af komponenter (p9702 = 29). - Gem alle parametre (p0977 = 1 eller p0971 = 1 eller "Kopier RAM til ROM"). - Kviktest fejlen (f.eks. binetektorindgang p2103). OBS: Udover fejlen sættes diagnosebit r9776.2 og r9776.3. Se også: p9702, r9776

201641 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Komponentudskiftning registreret; lagring skal udføres

Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kviktesting:	MED DET SAMME
Årsag:	"Safety Integrated" har registreret en udskiftning af komponenter. Der udløses ingen yderligere fejlreaktion, og driften af det pågældende drev begrænses ikke heraf. Ved aktiv Safety-funktioner kræves en partiel afleveringstest efter udskiftning af en komponent. Fejlsværdi (r0949, tolkes binært): Bit 0 = 1: Der er registreret en udskiftning af Control Unit. Bit 1 = 1: Der er registreret en udskiftning af Motor Modules/Hydraulic Modules. Bit 2 = 1: Der er registreret en udskiftning af Power Modules. Bit 3 = 1: Der er registreret en udskiftning af Sensor Modules kanal 1. Bit 4 = 1: Der er registreret en udskiftning af Sensor Modules kanal 2. Bit 5 = 1: Der er registreret en udskiftning af sensor kanal 1. Bit 6 = 1: Der er registreret en udskiftning af sensor kanal 2.
Afhjælpning:	- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller p0971 = 1 eller "Kopier RAM til ROM"). - Kviktest fejlen (f.eks. binetektorindgang p2103). Se også: r9776

201641	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Komponentudskiftning registreret; lagring skal udføres
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1
Drevobjekt:	TM54F_MA
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" har registreret en udskiftning af et Terminale Module 54F (TM54F).
Afhjælpning:	- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller p0971 = 1 eller "Kopier RAM til ROM"). - Kvitter fejlen (f.eks. binektorindgang p2103). Se også: r9776
201641	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Komponentudskiftning registreret; lagring skal udføres
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	"Safety Integrated" har registreret en udskiftning af komponenter. Komponentudskiftningen medfører ingen ændring af "Global checksum" for den "Safety-relevante hardware". Der udløses ingen yderligere fejlreaktion og driften for det pågældende drev begrænses ikke heraf Ved aktive Safety-funktioner kræves en partiel afleveringstest efter udskiftning af en komponent. Fejlsværdi (r0949, tolkes binært): Bit 0 = 1: Der er registreret en udskiftning af Control Unit. Bit 1 = 1: Der er registreret en udskiftning af Motor Modules/Hydraulic Modules. Bit 2 = 1: Der er registreret en udskiftning af Power Modules. Bit 3 = 1: Der er registreret en udskiftning af Sensor Modules kanal 1. Bit 4 = 1: Der er registreret en udskiftning af Sensor Modules kanal 2. Bit 5 = 1: Der er registreret en udskiftning af sensor kanal 1. Bit 6 = 1: Der er registreret en udskiftning af sensor kanal 2
Afhjælpning:	- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller p0971 = 1 eller "Kopier RAM til ROM"). - Kvitter fejlen (f.eks. binektorindgang p2103). Se også: r9776
201649	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Intern softwarefejl
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Der er opstået en intern fejl i Safety Integrated softwaren på Control Unit. OBS: Denne fejl medfører en ikke-kvitterbar STOP A. Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
 - Gentag idriftsættelse af funktion "Safety Integrated", og udfør POWER ON.
 - Opgrader firmware for Control Unit til en nyere version.
 - Kontakt Technical Support.
 - Udskift Control Unit.
- OBS:**
- CU: Control Unit
- SI: Safety Integrated

201650 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Godkendelsestest påkrævet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på overvågningskanal 1 kræver en godkendelsestest.

OBS:

Denne fejl medfører STOP A, der skal kvitteres.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

130: Safety-parameter for overvågningskanal 2 findes ikke.

OBS:

Denne fejlsværdi udgives altid, når Safety Integrated sættes i drift første gang.

1000: Den nominelle og den faktiske checksum for overvågningskanal 1 er ikke ens (opstart).

- Pga. af den ændrede samplingstid i strømregulatoren (p0115[0]) blev cyklustiden for Safety Integrated Basic Functions (r9780) tilpasset.
- Mindst en checksum kontrolleret parameter er defekt.
- Safety-parameter offline indstillet og indlæst i Control Unit.

2000: Den nominelle og den faktiske checksum for overvågningskanal 1 er ikke ens (idriftsættelsesmodus).

- Den nominelle checksum på overvågningskanal 1 er ikke korrekt indtastet (p9799 ikke lig med r9798).
- Når sikkerhedsfunktionerne deaktiveredes, blev p9501 eller p9503 ikke slettet.

2001: Den nominelle og den faktiske checksum for overvågningskanal 2 er ikke ens (idriftsættelsesmodus).

- Den nominelle checksum på overvågningskanal 2 er ikke korrekt indtastet (p9899 ikke lig med r9898).
- Når sikkerhedsfunktionerne deaktiveredes, blev p9501 eller p9503 ikke slettet.

2002: Frigivelse af de sikre funktioner mellem begge overvågningskanaler er ikke ens (p9601 ikke lig med p9801).

2003: Godkendelsestest påkrævet pga. ændring i en Safety-parameter.

2004: Godkendelsestest påkrævet pga. download af et projekt med frigivede Safety-funktioner.

2005: Safety-logbogen har fastslået, at en funktionel Safety-checksum er blevet ændret. Der kræves en godkendelsestest.

2010: Frigivelse af sikker bremsestyring mellem begge overvågningskanaler er ikke ens (p9602 ikke lig med p9802).

2020: Fejl under lagringen af Safet-parametre for overvågningskanal 2.

3003: Godkendelsestest påkrævet pga. ændring i en Safety-parameter, som baseres på hardwaren.

3005: Safety-logbogen har fastslået, at en Safety-checksum, som baseres på en hardware, er blevet ændret. Der kræves en godkendelsestest.

9999: Følgereaktion fra en anden Safety-fejl, der er opstået under opstarten, som kræver en godkendelsestest.

Afhjælpning:	Til fejlsværdi = 130: - Udfør Safety-idriftsættelse Til fejlsværdi = 1000: - Kontroller taktid for Safety Integrated Basic Functions (r9780), og tilpas den nominelle checksum (p9799). - Udfør Safety-idriftsættelse flere gange. - Udskift hukommelseskort og Control Unit. - Aktiver Safety-parameter ved det pågældende drev med STARTER (ændr indstillinger, kopier parametre, aktiver indstillinger). Til fejlsværdi = 2000: - Kontroller Safety-parametre på overvågningskanal 1 , og tilpas checksummen (p9799). Til fejlsværdi = 2001: - Kontroller Safety-parametre på overvågningskanal 2 , og tilpas den nominelle checksum (p9899). Til fejlsværdi = 2002: - Kontroller frigivelse af de sikre funktioner på begge overvågningskanaler (p9601 = p9801). Til fejlsværdi = 2003, 2004, 2005: - Udfør afleveringstest, og opret en afleveringsprotokol. Fremgangsmåden ved afleveringstesten samt et eksempel på afleveringsprotokollen findes i følgende litteratur: SINAMICS S120 funktionshåndbog Safety Integrated OBS: Fejlen med fejlsværdi 2005 kan kun kvitteres ved fravalgt funktion "STO". Til fejlsværdi = 2010: - Kontroller frigivelse af den sikre bremseaktivering på begge overvågningskanaler (p9602 = p9802). Til fejlsværdi = 2020: - Gentag Safety-idriftsættelse flere gange. - Udskift hukommelseskort eller Control Unit. Til fejlsværdi = 3003: - Udfør funktionstest for den ændrede hardware, og opret en afleveringsprotokol. Fremgangsmåden ved afleveringstesten samt et eksempel for afleveringsprotokollen findes i følgende litteratur: SINAMICS S120 funktionshåndbog Safety Integrated Til fejlsværdi = 3005: - Udfør funktionstest for den ændrede hardware, og opret en afleveringsprotokol. Fejlen med fejlsværdi 3005 kan kun kvitteres ved fravalgt funktion "STO". Til fejlsværdi = 9999: - Udfør diagnosen ved den anden foreliggende Safety-fejl. OBS: CU: Control Unit MM: Motor Module SI: Safety Integrated STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) Se også: p9799, p9899
---------------------	---

201650 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Godkendelsestest påkrævet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

- Årsag:** Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på overvågningskanal 1 kræver en godkendelsestest.
- OBS:**
Denne fejl medfører STOP A, der skal kvitteres.
Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):
130: Safety-parameter for overvågningskanal 2 findes ikke.
- OBS:**
Denne fejlverdi udgives altid, når Safety Integrated sættes i drift første gang.
- 1000: Den nominelle og den faktiske checksum for overvågningskanal 1 er ikke ens (opstart).
- Pga. af den ændrede samplingstid i strømregulatoren (p0115[0]) blev cyklustiden for Safety Integrated Basic Functions (r9780) tilpasset.
- Mindst en checksum kontrolleret parameter er defekt.
- Safety-parameter offline indstillet og indlæst i Control Unit.
- 2000: Den nominelle og den faktiske checksum for overvågningskanal 1 er ikke ens (driftsættelsesmodus).
- Den nominelle checksum på overvågningskanal 1 er ikke korrekt indtastet (p9799 ikke lig med r9798).
- Når sikkerhedsfunktionerne deaktiveredes, blev p9501 eller p9503 ikke slettet.
- 2001: Den nominelle og den faktiske checksum for overvågningskanal 2 er ikke ens (driftsættelsesmodus).
- Den nominelle checksum på overvågningskanal 2 er ikke korrekt indtastet (p9899 ikke lig med r9898).
- Når sikkerhedsfunktionerne deaktiveredes, blev p9501 eller p9503 ikke slettet.
- 2002: Frigivelse af de sikre funktioner mellem begge overvågningskanaler er ikke ens (p9601 ikke lig med p9801).
- 2003: Godkendelsestest påkrævet pga. ændring i en Safety-parameter.
- 2004: Godkendelsestest påkrævet pga. download af et projekt med frigivede Safety-funktioner.
- 2005: Safety-logbogen har fastslået, at en funktionel Safety-checksum er blevet ændret. Der kræves en godkendelsestest.
- 2020: Fejl under lagringen af Safet-parametre for overvågningskanal 2.
- 3003: Godkendelsestest påkrævet pga. ændring i en Safety-parameter, som baseres på hardwaren.
- 3005: Safety-logbogen har fastslået, at en Safety-checksum, som baseres på en hardware, er blevet ændret. Der kræves en godkendelsestest.
- 9999: Følgereaktion fra en anden Safety-fejl, der er opstået under opstarten, som kræver en godkendelsestest.

Afhjælpning:	Re fejlværdi = 130: - Udfør en Safety-idriftsættelse. Re fejlværdi = 1000: - Kontroller cyklustiden for Safety Integrated Basic Functions (r9780), og tilpas den nom. checksum (p9799). - Udfør igen en Safety-idriftsættelse. - Udskift hukommelseskortet eller Control Unit. - Aktiver Safety-parametrene på det pågældende drev med STARTER (foretag en ændring i indstillingerne, kopier parametrene, aktiver indstillingerne). Re fejlværdi = 2000: - Kontroller Safety-parameter på overvågningskanal 1, og tilpas den faktiske checksum (p9799). Re fejlværdi = 2001: - Kontroller Safety-parameter på overvågningskanal 2, og tilpas den faktiske checksum (p9899). Re fejlværdi = 2002: - Kontroller frigivelsen af de sikre funktioner på begge overvågningskanaler (p9601 = p9801). Re fejlværdi = 2003, 2004, 2005: - Udfør en godkendelsestest, og opret en godkendelsesprotokol. Fremgangsmåden ved godkendelsestesten samt et eksempel på en godkendelsesprotokol findes i den følgende litteratur: SINAMICS S120 funktionshåndbog Safety Integrated Fejl ved fejlværdi 2005 kan kun kvitteres, når funktion "STO" er deaktiveret. Re fejlværdi = 2020: - Udfør igen en Safety-idriftsættelse. - Udskift hukommelseskortet eller Control Unit. Re fejlværdi = 3003: - Udfør funktionskontrollerne for den ændrede hardware, og opret en godkendelsesprotokol. Fremgangsmåden ved godkendelsestesten samt et eksempel på en godkendelsesprotokol findes i den følgende litteratur: SINAMICS S120 funktionshåndbog Safety Integrated Re fejlværdi = 3005: - Udfør funktionskontrollerne for den ændrede hardware, og opret en godkendelsesprotokol. Fejl ved fejlværdi 3005 kan kun kvitteres, når funktion "STO" er deaktiveret. Re fejlværdi = 9999: - Udfør en diagnose for en anden aktiv Safety-fejl. OBS: CU: Control Unit MM: Motor Module SI: Safety Integrated STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) Se også: p9799, p9899
---------------------	--

201651 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Synkronisering Safety time slices mislykkedes.

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

- Årsag:** Funktionen "Safety Integrated" kræver, at Safety time slices synkroniseres mellem begge overvågningskanaler samt mellem Control Unit og den overordnede styring. Denne synkronisering mislykkedes.
- OBS:
Denne fejl medfører STOP A, der ikke kan kvitteres.
- Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
- 121:
- Der blev udført en varmstart på drevsiden på CU/NX, når SINUMERIK Safety Integrated er frigivet.
- Er SINUMERIK Safety Integrated frigivet, blev funktionen "Opret fabriksindstillingen" valgt på et drevobjekt på CU, og der blev udløst en varmstart på drevsiden.
- 150:
- Fejl i synkroniseringen til PROFIBUS-master.
- Alle andre værdier:
- Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
- Se også: p9510
- Afhjælpning:** Re fejlsværdi = 121:
- Udfør en fælles POWER ON/varmstart ved overordnet styring og SINAMICS.
- Re fejlsværdi = 150:
- Kontroller indstillingen p9510 (SI Motion taktsynkron PROFIBUS-master), og korreger evt.
- Generelt:
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader softwaren på Motor Module/Hydraulic Module.
- Opgrader softwaren Control Unit.
- Opgrader softwaren på den overordnede styring.
- OBS:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201652 **<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Overvågningstakt ugyldig**

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

En af Safety Integrated overvågningscyklusserne er ikke gyldig.

- Den drevintegrerede overvågningscyklus kan ikke overholdes på grund af kommunikationsbetingelser, der kræves af systemet.
- Overvågningscyklussen for sikre bevægelsesovervågninger er ikke tilladt (p9500).
- Registreringscyklussen for den faktiske værdi til de sikre bevægelsesovervågninger er ikke tilladt (p9511).
- Samplingstiden for strømreguleringen kan ikke understøttes (p0112, p0115[0]).

OBS:

Denne forstyrrelse medfører en ikke kvitterbar STOP A.

Fejl værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Ved en ikke frigivet bevægelsesovervågning ($p9601.2 = p9801.2 = 0$, $p9501 = 0$) gælder:

- Minimal indstilling til overvågningscyklussen (i μs).

Ved frigivet bevægelsesovervågning ($p9601.2 = p9801.2 = 1$ og/eller $p9501 > 0$) gælder:

100:

- Der blev ikke fundet en passende overvågningscyklus.
- Der blev indstillet en ikke tilladt registreringscyklus for den faktiske værdi for S120M (p9511).

101:

- Overvågningscyklussen er intet heltals multiplum af registreringscyklussen for den faktiske værdi.

102:

- Der opstod en fejl under overførslen af registreringscyklus for den faktiske værdi til Motor Module.

103:

- Der opstod en fejl under overførslen af registreringscyklus for den faktiske værdi til Sensor Module.

104, 105:

- Fire gange strømreguleringens samplingstid (p0115[0]) er større end 1 ms ved en drift med en ikke cyklussynkron PROFIBUS.

- Fire gange strømreguleringens samplingstid (p0115[0]) er større end DP-cyklussen ved en drift med en ikke cyklussynkron PROFIBUS.

- DP-cyklussen er intet heltals multiplum af strømreguleringens samplingstid (p0115[0]).

106:

- Overvågningscyklussen svarer ikke til overvågningscyklussen for TM54F.

107:

- Registreringen af den faktiske værdi (p9511) er mindre end fire gange strømreguleringens samplingstid (p0115[0]).
- Registreringen af den faktiske værdi (p9511) er intet heltals multiplum af strømreguleringens samplingstid (p0115[0]).

108:

- Den parametrede registreringscyklus af den faktiske værdi kan ikke indstilles på denne komponent.

111:

- Overvågningscyklussen er intet heltals multiplum af strømreguleringens samplingstid (p0115[0]).

112:

- Registreringscyklussen for den faktiske værdi p9511 = 0 er ikke tilladt med den nærværende konfiguration.

202:

- Strømreguleringens samplingstid er indstillet til nul (p0115[0]).

Afhjælpning: Ved frigivet drevintegreret SI-overvågning (p9601/p9801 > 0):

- Opgrader firmwaren på Control Unit til en nyere version.

Ved frigivet bevægelsesovervågning (p9501 > 0):

- Korrigér overvågningstakten (p9500), og udfør POWER ON.

Re fejlsværdi = 100:

- For S120 M indstilles registreringstakten for den faktiske værdi p9511 = 0.

Re fejlsværdi = 101:

- Registreringstakten for den faktiske værdi svarer til positionsreguleringstakten/DP-takten (fabriksindstilling).
- Ved de drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner (p9601/p9801Bit 2 = 1) kan registreringstakten for den faktiske værdi parametres direkte i p9511/p9311.

Re fejlsværdi = 104, 105:

- Indstil en separat registreringstakt for faktisk værdi i p9511.
- Indskrænk driften til maksimalt to vektordrev. Strømregulatorens samplingstid reduceres automatisk til 250 µs ved standardindstillingen i p0112, p0115. Blev standardværdierne ændret, skal strømregulatorens samplingstid (p0112, p0115) indstilles tilsvarende.
- Forhøj DP-takten under driften med taktsynkron PROFIBUS så meget, at der opnås et heltals taktforhold for DP-takten i forhold til strømreguleringens samplingstid på mindst 4:1. Der bør være et cyklusforhold på mindst 8:1.
- For firmware-version 2.5 skal det sikres, at parameteren p9510 = 1 er indstillet i drevet (taktsynkron drift).

Re fejlsværdi = 106:

- Indstil parametrene ens for overvågningstakterne (p10000 og p9500/p9300).

Re fejlsværdi = 107:

- Indstil en registreringstakt for den faktiske værdi der passer til strømreguleringstakten ($p9511 \geq 4 * p0115[0]$, bør være $8 * p0115[0]$).

OBS:

En registreringstakt for den faktiske værdi, der er indstillet for lavt (p9511), kan medføre sporadisk udløsning af Safety-meldinger C01711/C30711 med meldingsværdien 1020 eller 1021.

Re fejlsværdi = 108:

- Indstil en egnet registreringstakt for den faktiske værdi i p9511.
- Bruges DP-takten under driften med en cyklusynkron PROFIBUS som registreringstakt for den faktiske værdi ($p9511 = 0$), skal der konfigureres en egnet DP-takt. Denne skal indstilles 8 ms kortere. Er dette ikke muligt, skal p9511 indstilles til den ønskede registreringstakt for den faktiske værdi (< 8 ms).
- For SIMOTION D410-2 skal der parametres et egnet multiplum af DP-takten (f.eks. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). I modsat fald skal takten indstilles mindre end 8 ms.

Re fejlsværdi = 111:

- Indstil overvågningstakten i i p9500 lsom et heltalsmultiplum af strømreguleringens samplingtid ($p0115[0]$).

Re fejlsværdi = 112:

- Indstil en registreringstakt for den faktiske værdi i p9511 stil den ønskede værdi (ulig nul).

Re fejlsværdi = 202:

- Indstil strømregulatorens samplingstid til en hensigstmæssig værdi ($p0115[0]$).

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201652 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Overvågningstakt ugyldig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

En af Safety Integrated overvågningstakter er ikke gyldig.

- Den drevintegrerede overvågningstakt kan ikke overholdes på grund af kommunikationsbetingelser, der kræves af systemet.

- Overvågningstakter for sikre bevægelsesovervågninger er ikke tilladt (p9500).

- Registreringstakten for den faktiske værdi til de sikre bevægelsesovervågninger er ikke tilladt (p9511).

- Samplingstiden for strømreguleringen kan ikke understøttes (p0112, p0115[0]).

OBS:

Denne forstyrrelse medfører en ikke kvitterbar STOP A.

Fejl-værdi (r0949, tolkes decimalt):

Ved en ikke frigivet bevægelsesovervågning ($p9601.2 = p9801.2 = 0$, $p9501 = 0$) gælder:

- Minimal indstilling til overvågningstakten (i μs).

Ved frigivet bevægelsesovervågning ($p9601.2 = p9801.2 = 1$ og/eller $p9501 > 0$) gælder:

100:

- Der blev ikke fundet en passende overvågningstakt.

- Der blev indstillet en ikke tilladt registreringsstakt for den faktiske værdi for S120M (p9511).

101:

- Overvågningstakten er intet heltals multiplum af registreringsstakten for den faktiske værdi.

SINAMICS S120M: Overvågningstakten (p9500) er ikke et heltal-multiplum af 2 ms.

102:

- Der opstod en fejl under overførslen af registreringsstakten for den faktiske værdi til Motor Module.

103:

- Der opstod en fejl under overførslen af registreringscyklus for den faktiske værdi til Sensor Module.

104, 105:

- Fire gange strømregulatorens samplingstid (p0115[0]) er større end 1 ms ved en drift med en ikke taktssynkron PROFIBUS.

- Fire gange strømregulatorens samplingstid (p0115[0]) er større end DP-takten ved en drift med en ikke cyklussynkron PROFIBUS.

- DP-cyklussen er intet heltals multiplum af strømregulatorens samplingstid (p0115[0]).

106:

- Overvågningstakten svarer ikke til overvågningstakten for TM54F.

107:

- Registreringstakten af den faktiske værdi (p9511) er mindre end fire gange strømregulatorens samplingstid (p0115[0]).

- Registreringstakten af den faktiske værdi (p9511) er intet heltals multiplum af strømregulatorens samplingstid (p0115[0]).

108:

- Den parametrede registreringsstakt af den faktiske værdi kan ikke indstilles på denne komponent.

109:

- Er bevægelsesovervågningsfunktionerne parametret uden encoder (p9506), skal registreringsstakten for den faktiske værdi (p9511) være lig med strømreguleringstakten (p0115[0]).

For SINAMICS S110: Er bevægelsesovervågningsfunktionerne parametret uden encoder (p9506), skal registreringsstakten for den faktiske værdi p9511 være = 250 μs .

110:

- Registreringstakten for den faktiske værdi (p9511) på Safety med encoder (p9506 = 0) er mindre end 2 ms på denne Control Unit (f.eks. CU305).

111:

- Overvågningstakten er intet heltals multiplum af strømregulatorens samplingstid (p0115[0]).

112:

- Registreringstakten for den faktiske værdi p9511 = 0 på et drevobjekt på Double Motor Module er ikke tilladt med den nærværende konfiguration.

200, 201:

- S120M: Overvågningstakten kan ikke overholdes på grund af betingelser, der kræves i systemet.

202:

- Strømregulatorens samplingstid er indstillet til nul (p0115[0]).

Afhjælpning:

Ved frigivet drevintegreret SI-overvågning (p9601/p9801 > 0):

- Opgrader firmwaren på Control Unit til en nyere version.

Ved frigivet bevægelsesovervågning (p9501 > 0):

- Korriger overvågningstakten (p9500), og udfør POWER ON.

Re fejlværdi = 100:

- For S120M indstilles registreringstakten for faktisk værdi p9511 = 0.

Re fejlværdi = 101:

- Registreringstakten for faktisk værdi svarer til positionsreguleringstakten/DP-takten (fabriksindstilling).
- Ved den drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner (p9601/p9801Bit 2 = 1) kan registreringstakten for faktisk værdi parametres direkte i p9511/p9311.
- SINAMICS S120M: Overvågningstakten (p9500) indstilles til et heltal-multiplum af 2 ms.

Re fejlværdi = 104, 105:

- Indstil en separat registreringstakt for faktisk værdi i p9511.
- Indskrænk driften til maksimalt to vektordrev. Strømregulatorens samplingstid reduceres automatisk til 250 µs ved standardindstillingen i p0112, p0115. Blev standardværdierne ændret, skal strømregulatorens samplingstid (p0112, p0115) indstilles tilsvarende.
- Forhøj DP-takten under driften med taktsynkron PROFIBUS så meget, at der opnås et heltals taktforhold for DP-takten i forhold til strømregulatorens samplingstid på mindst 4:1. Der bør være et cyklusforhold på mindst 8:1.
- Kontroller for firmware-versionen 2.5, at parameteren p9510 = 1 indstilles i drevet (taktsynkron drift).

Re fejlværdi = 106:

- Indstil parametrene ens for overvågningstakterne (p10000 og p9500/p9300).

Re fejlværdi = 107:

- Indstil en registreringstakt for den faktiske værdi der passer til strømreguleringstakten ($p9511 \geq 4 * p0115[0]$, anbefaling $8 * p0115[0]$).

OBS:

En registreringstakt for den faktiske værdi, der er indstillet for lavt (p9511), kan medføre sporadisk udløsning af Safety-meldinger C01711/C30711 med meldingsværdien 1020 eller 1021.

Re fejlværdi = 108:

- Indstil en egnet registreringstakt for den faktiske værdi i p9511.
- Bruges DP-takten under driften med en cyklusynkron PROFIBUS som registreringstakt for den faktiske værdi ($p9511 = 0$), skal der konfigureres en egnet DP-takt. Denne skal være indstillet mindre end 8 ms. Er dette ikke muligt, skal p9511 indstilles til den ønskede registreringstakt for den faktiske værdi (< 8 ms).
- Ved SIMOTION D410-2 skal der parametres et egnet multiplum af DP-takten (f.eks. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). I modsat fald skal takten indstilles mindre end 8 ms.

Re fejlværdi = 109:

- Indstil registreringstakten for den faktiske værdi i p9511 lig med strømreguleringstakt ($p0115[0]$).
- SINAMICS S110: Indstil registreringstakten for faktiske værdier $p9511 = 250 \mu s$.

Re fejlværdi = 110:

- Indstil en registreringstakt for den faktiske værdi i p9511 større eller lig med 2 ms.

Re fejlværdi = 111:

- Indstil overvågningstakten i p9500 som et heltals multiplum af strømregulatorens samplingstid ($p0115[0]$).

Re fejlværdi = 112:

- Indstil en registreringstakt for den faktiske værdi p9511 til den ønskede værdi (ikke lig med nul).

Re fejlværdi = 200, 201:

- Forhøj strømregulatorens samplingstid ($p0115[0]$).

- Reducer evt. antallet af komponenter på den pågældende DRIVE-CLiQ-linje, eller fordel komponenterne på flere DRIVE-CLiQ-bøsninger.

Re fejlværdi = 202:

- Indstil strømregulatorens samplingstid til en brugbar værdi ($p0115[0]$).

OBS:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

201653	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): PROFIBUS/PROFINET konfiguration forkert
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	PROFIBUS/PROFINET-projektering for driften med Safety Integrated overvågningsfunktioner med en overordnet styring (SINUMERIK eller F-PLC) er defekt. OBS: Denne fejl medfører STOP A der ikke kan kvitteres ved frigivne Safety-funktioner. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 200: Der er ikke projekteret en Safety-slot til modtagedataene fra styringen. 210, 220: Den projekterede Safety-slot til modtagedataene fra styringen har et ukendt format. 230: Den projekterede Safety-slot til modtagedataene fra F-PLC har forkert længde. 231: Den projekterede Safety-slot til modtagedataene fra F-PLC har en forkert længde. 240: Den projekterede Safety-slot for modtagedataene fra SINUMERIK har en forkert længde. 250: I den overordnede F-styring er der projekteret en PROFIsafe-slot, men i drevet er PROFIsafe ikke frigivet. 300: Der er ikke projekteret en Safety-slot til sendedataene til styringen. 310, 320: Den projekterede Safety-slot til sendedataene til styringen har et ukendt format. 330: Den projekterede Safety-slot til sendedataene til F-PLC har en forkert længde. 331: Den projekterede Safety-slot til sendedata til F-PLC har en forkert længde. 340: Den projekterede Safety-slot til sendedataene til SINUMERIK har en forkert længde. 400: Telegramnummeret i F-PLC stemmer ikke overens med parametringen i drevet.
Afhjælpning:	Generelt gælder - Kontroller PROFIBUS/PROFINET-projektering af Safety-slot på mastersiden og ret eventuelt. Opgrader Control Unit-softwaren. Til fejlsværdi = 250: - Fjern PROFIsafe-konfigurationen i den overordnede F-styring eller frigiv PROFIsafe i drevet. Til fejlsværdi = 231, 331: - Parametrer det PROFIsafe-telegram i drevet, der passer til indstillingen på F-PLC og til indstillingen i p60022 (p9611/p9811). - Konfigurer i F-PLC det PROFIsafe-telegram, der passer til parametringen (p9611/p9811).
201654	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): PROFIsafe-konfiguration afvigende
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Konfigurationen af et PROFIsafe-telegram i den overordnede styring (F-PLC) passer ikke til drevets parametring. OBS: Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion. Alarmsværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: I den overordnede styring er der konfigureret et PROFIsafe-telegram, men PROFIsafe er ikke frigivet i drevet (p9601.3). 2: PROFIsafe er parametret i drevet, men der er ikke konfigureret et PROFIsafe-telegram i den overordnede styring.
Afhjælpning:	Generelt gælder: - Kontroller PROFIsafe konfigurationen i den overordnede styring, og korreger efter behov. Re alarmsværdi = 1: - Fjern PROFIsafe konfigurationen i den overordnede styring, eller frigiv PROFIsafe i drevet. Re alarmsværdi = 2: - Konfigurer PROFIsafe-telegrammet, der passer til parametringen, i den overordnede F-styring.

201655 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Sammenligning af overvågningsfunktioner**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Der er opstået en fejl under justeringen af Safety Integrated overvågningsfunktionerne fra begge overvågningskanaler. Der kan ikke beregnes en fælles blok til de understøttede SI-overvågningsfunktioner.

- DRIVE-CLiQ-kommunikation afbrudt eller svigter.

- Safety Integrated softwareversioner fra Control Unit og Motor Module/Hydraulic Module ikke kompatible.

OBS:

Denne fejl medfører STOP A der ikke kan kvitteres.

Fejl-værdi (r0949, fortolk hexadecimal):

Kun til Siemens-intern fejl-diagnose.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader software på Motor Module/Hydraulic Module.

- Opgrader software på Control Unit.

- Kontroller for EMC korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201656 <Stedsoplysninger>SI CU: Parameter overvågningskanal 2 forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Ved adgangen til Safety Integrated-parametre for overvågningskanal 2 i det permanente lager er der opstået en fejl.**OBS:**

Denne fejl medfører en STOP A, som kan kvitteres.

Fejl-værdi (r0949, tolkes decimalt):

129:

- Safety-parameter for overvågningskanal 2 beskadiget.

- Drev med frigivende sikkerhedsfunktioner muligvis kopieret offline med idriftsættelsesværktøjet og projektet downloaded.

131: Intern softwarefejl i Motor Modules/Hydraulic Modules.

132: Kommunikationsfejl ved up- eller download af Safety-parameter for overvågningskanal 2.

255: Intern softwarefejl i Control Unit.

Afhjælpning:

- Udfør en ny Safety-idriftsættelse.
- Opgrader softwaren til Control Unit.
- Opgrader softwaren til Motor Module/Hydraulic Module.
- Udskift hukommelseskortet eller Control Unit.

Re fejlsværdi = 129:

- Aktiver Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 95).
- Tilpas PROFIsafe-adressen (p9610).
- Start kopifunktionen til SI-parameter (p9700 = D0 hex).
- Bekræft ændringen af dataene (p9701 = DC hex).
- Afslut Safety-idriftsættelsesmodusen (p0010 = 0).
- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Re fejlsværdi = 132:

- Kontroller om kontaktskabet er opbygget iht. EMC samt ledningernes udlægning.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201657 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): PROFIsafe telegramnummer ugyldigt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: PROFIsafe-telegramnummeret, der er indstillet i parameteren p9611, er ikke gyldigt.
Ved frigivet PROFIsafe (p9601.3 = 1) skal et telegramnummer være større end nul i p9611.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

Se også: p9611, p60022, r60022

Afhjælpning: Kontroller telegramnummerets indstilling (p9611).

201658 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): PROFIsafe-telegramnummer ikke ens

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: PROFIsafe telegramnummeret i p9611 og p60022 er indstillet forskelligt.

Ved p9611 ulig 998 gælder:

Telegramnummeret skal være det samme i begge parametre.

Ved p9611 = 998 gælder:

Kun værdierne 0 og 30 er tilladt pga. kompatibiliteten med firmware-versionerne > 4.5 i p60022.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

Se også: p9611, p60022, r60022

Afhjælpning: Tilpas telegramnummeret i de to parametre til hinanden (p9611, p60022).

201659 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Skriveordre til parameter afvist

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Skriveanmodningen for en eller flere Safety Integrated parametre på Control Unit (CU) blev afvist.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety Stop-reaktion.

Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Safety Integrated password ikke sat.

2: Nulstilling af drevparametre er aktiveret, men Safety Integrated parametre er ikke nulstillet, da Safety Integrated aktuelt er frigivet.

3: Den indkodede STO-indgang er i simulationsmodus.

10: Det blev forsøgt at frigive funktionen STO, selv om denne ikke kan understøttes.

11: Det blev forsøgt at frigive funktionen SBC, selv om denne ikke kan understøttes.

12: Det blev forsøgt at frigive funktionen SBC, selv om denne ikke understøttes for en parallelforbindelse (r9871.14).

13: Det blev forsøgt at frigive funktionen SS1, selv om denne ikke understøttes.

14: Det blev forsøgt at frigive PROFIsafe kommunikationen - selv om denne ikke kan understøttes eller de anvendte versioner af PROFIsafe-drivere på begge overvågningskanaler er forskellige.

15: Det blev forsøgt at frigive de drevintegrerede bevægelsesovervågninger, selv om disse ikke kan understøttes.

16: Det blev forsøgt at frigive funktionen STO, selv om denne ved frigivet intern spændingsbeskyttelse (p1231) ikke understøttes.

17: Det blev forsøgt at frigive funktionen PROFIsafe, selv om denne ikke understøttes ved parallelforbindelse.

18: Det blev forsøgt at frigive funktionen PROFIsafe for Basic Functions, selv om denne ikke kan understøttes.

19: Det blev forsøgt at frigive SBA (Safe Brake Adapter), selv om denne ikke understøttes.

20: Det blev forsøgt at frigive de drevintegrerede bevægelsesovervågninger og funktionen STO, begge styret af F-DI.

21: Det blev forsøgt at frigive de drevintegrerede bevægelsesovervågninger ved parallelkoblingen, selv om denne ikke understøttes.

22: Det blev forsøgt at frigive Safety Integrated funktioner, selv om disse ikke kan understøttes af det tilsluttede Power Module.

23: Det blev forsøgt at frigive impulsledningens STO-forsinkelse ved ESR, selv om denne ikke kan understøttes.

24: Det blev forsøgt at frigive funktionen SBC ved en parallel kobling, selv om der ikke er indstillet en effektdelrecord for bremseaktivering (p7015 = 99).

25: Det blev forsøgt at parametere et PROFIsafe-telegram, selv om dette ikke understøttes.

26: Det blev forsøgt at aktivere simuleringsmodusen ved den indstillede signalkilde for STO/SS1.

27: Det blev forsøgt at aktivere Basic Functions ved aktivering via TM54F, selv om disse ikke understøttes.

28: Det blev forsøgt at frigive funktionen "STO via klemmerne på Power Module", selv om dette ikke kan understøttes.

29: Det blev forsøgt at parametere stopreaktionen for PROFIsafe-defekt på STOP B.

9612: Det blev forsøgt at parametere stopreaktionen for PROFIsafe-defekt på STOP B, selv om PROFIsafe ikke er frigivet.

Se også: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Afhjælpning:

Til fejlværdi = 1:

- Indstil Safety Integrated adgangskode (p9761).

Til fejlværdi = 2:

- Spær Safety Integrated (p9501, p9601) eller nulstil Safety Parameter (p0970 = 5), udfør derefter nulstilling af drevparametre.

Til fejlværdi = 3:

- Afslut simulationsmodus for den digitale indgang (p0795).

Til fejlværdi = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23, 27:

- Kontroller, om der foreligger fejl i Safety-funktionssammenligningen mellem de to overvågningskanaler (F01655, F30655), og udfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl.
- Anvend et Motor Module, der understøtter den ønskede funktion.
- Opgrader Motor Module-softwaren.
- Opgrader Control Unit-softwaren.

Til fejlværdi = 16:

- Spær intern overspændingsbeskyttelse (p1231).

Til fejlværdi = 20:

- Korriger indstillinger for frigivelse (p9601).

Til fejlværdi = 22:

- Anvend et Power Modul, der understøtter Safety Integrated-funktioner.

Til fejlværdi = 24:

- Indstil effektdatablok for holdebremse (p7015).

Til fejlværdi = 25:

- Anvend et Power Module, der understøtter PROFIsafe-telegramaktivering.
- Korriger indstilling af telegramnummeret (p9611).

Til fejlværdi = 26:

- Deaktiver simulationsmodus for den indstillede signalkilde for STO/SS1 (p9620) (p0795).

Til fejlværdi = 28:

- Anvend effektdelen med egenskab "STO via klemmerne på Power Module".

Til fejlværdi = 29:

- Anvend et Motor Module, der understøtter den ønskede funktion.
- Opgrader Motor Modul-softwaren.
- Opgrader Control Units software.
- Parametrer eventuelt stopreaktionen for PROFIsafe-svigt på STOP A (p9612 = p9812 = 0).

Til fejlværdi = 33:

- Fravælg de drevintegrerede bevægelsesovervågninger uden aktivering (p9601.5, p9801.5) og vælg Sikre Funktionern, der understøttes (se p9771/p9871).
- Anvend et Motor Module, der understøtter den ønskede funktion.
- Opgrader Motor Module-softwaren.
- Opgrader Control Unit-softwaren.

Zu Störwert = 9612:

- Opbyg kommunikation med PROFIsafe (p9601).
- Parametrer stopreaktion for PROFIsafe-svigt på STOP A (p9612 = 0).

OBS:

CU: Control Unit

ESR: Extended Stop and Retract (udvidet stop og tilbagetrækning)

F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikker digitalindgang)

SBA: Safe Brake Adapter

SBC: Safe Brake Control (sikker bremseaktivering)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

Se også: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Skriveordre til parameter afvist**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Skriveanmodningen for en eller flere Safety Integrated parametre på Control Unit (CU) blev afvist.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety Stop-reaktion.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Safety Integrated password ikke sat.

2: Nulstilling af drevparametre er aktiveret, men Safety Integrated parametre er ikke nulstillet, da Safety Integrated aktuelt er frigivet.

3: Den indkodede STO-indgang er i simulationsmodus.

10: Det blev forsøgt at frigive funktionen STO, selv om denne ikke kan understøttes.

13: Det blev forsøgt at frigive funktionen SS1, selv om denne ikke understøttes.

14: Det blev forsøgt at frigive PROFIsafe kommunikationen - selv om denne ikke kan understøttes eller de anvendte versioner af PROFIsafe-drivere på begge overvågningskanaler er forskellige.

15: Det blev forsøgt at frigive de drevintegrerede bevægelsesovervågninger, selv om disse ikke kan understøttes.

16: Det blev forsøgt at frigive funktionen STO, selv om denne ved frigivet intern spændingsbeskyttelse (p1231) ikke understøttes.

18: Det blev forsøgt at frigive funktionen PROFIsafe for Basic Functions, selv om denne ikke kan understøttes.

23: Det blev forsøgt at frigive impulsledningens STO-forsinkelse ved ESR, selv om denne ikke kan understøttes.

25: Det blev forsøgt at parametere et PROFIsafe-telegram, selv om dette ikke understøttes.

26: Det blev forsøgt at aktivere simuleringsmodusen ved den indstillede signalkilde for STO/SS1.

27: Det blev forsøgt at aktivere Basic Functions ved aktivering via TM54F, selv om disse ikke understøttes.

29: Det blev forsøgt at parametere fejlreaktionen for PROFIsafe-defekt på STOP B, selv om dette ikke understøttes.

Se også: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Afhjælpning:	Re fejlværdi = 1: - Opret et Safety Integrated password (p9761). Re fejlværdi = 2: - Spær Safety Integrated (p9501, p9601) eller nulstil Safety parameter (p0970 = 5), derefter udføres en nulstilling af drevparametrene igen. Re fejlværdi = 3: - Afslut simuleringsmodusen for den digitale indgang (p0795). Re fejlværdi = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23: - Kontroller, om der er fejl i Safety-funktionssammenligningen mellem begge overvågningskanaler (F01655, F30655), og udfør evt. en diagnose af de pågældende fejl. - Isæt et Hydraulic Module, som understøtter den ønskede funktion. - Opgrader softwaren i Hydraulic Module. - Opgrader softwaren i Control Unit. Re fejlværdi = 16: - Spær den interne spændingsbeskyttelse (p1231). Re fejlværdi = 25: - Korriger indstillingen i p9611. Re fejlværdi = 26: - Deaktiver simulationsmodus ved den indstillede signalkilde for STO/SS1(p9620) (p0795). Re fejlværdi = 29: - Kontroller, om p9612 og p9812 er sat, og ret eventuelt indstillingerne - Anvend et Hydraulic Module, som understøtter den ønskede funktion. - Opgrader Hydraulic Modules-softwaren. - Opgrader Control Unit-softwaren OBS: CU: Control Unit ESR: Extended Stop and Retract (udvidet standsning og tilbagetrækning) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204) STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop) Se også: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761
---------------------	---

201659	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Skriveordre til parameter afvist
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Skriveanmodningen for en eller flere Safety Integrated parametre på Control Unit (CU) blev afvist. OBS: Denne fejl medfører ingen Safety Stop-reaktion. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Safety Integrated password ikke sat. 2: Nulstilling af drevparametre er aktiveret, men Safety Integrated parametre er ikke nulstillet, da Safety Integrated aktuelt er frigivet. 27: Det blev forsøgt at aktivere Basic Functions ved aktivering via TM54F, selv om disse ikke understøttes. Se også: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Afhjælpning:

Re fejlværdi = 1:
 - Opret et Safety Integrated password (p10061).
 Re fejlværdi = 2:
 - Spær Safety Integrated (p9501, p9601), eller nulstil Safety parameter (p0970 = 5), derefter udføres en nulstilling af drevparametrene igen.
 Re fejlværdi = 27:
 - Kontroller om fejlene u Safety-funktionskalibrering mellem Control Unit og de påffældende Motor Modules foregiller (F01655m F30655), og gennemfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl.
 Anvend Motor Modules, som understøtter den ønskede funktion.
 Opgrader Motor Modules-softwaren.
 Opgrader Control Units-softwaren
 OBS:
 CU: Control Unit
 MM: Motor Module
 SI: Safety Integrated
 Se også: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201660 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Sikre funktioner ikke understøttet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Motor Module/Hydraulic Module understøtter ikke de sikre funktioner (f.eks. passer Motor Module/Hydraulic Module versionen ikke). Safety Integrated kan ikke idriftsættes.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

Afhjælpning:

- Anvend Motor Module/Hydraulic Module, som understøtter de sikre funktioner.
 - Opgrader software på Motor Module/Hydraulic Module.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201663 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Kopiering af SI-parameter afvist

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: I p9700 er værdien 87 eller 208 gemt eller blev indføjet offline.

Derfor blev der under opstarten forsøgt at kopiere SI-parametre fra overvågningskanal 1 til overvågningskanal 2. På overvågningskanal 1 er dog ingen sikker funktion udvalgt (p9501 = 0, p9601 = 0). Kopieringen afvises af hensyn til sikkerheden.

Følgen kan være en inkonsistent parametring i de to overvågningskanaler og yderligere fejlmeldinger.

Fejlen F30625 udgives usær ved inkonsistent frigivelse af sikkerhedsfunktionerne i de to overvågningskanaler (p9601 = 0, p9801 <> 0).

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

SI: Safety Integrated

Se også: p9700

- Afhjælpning:**
- Programmer p9700 = 0.
 - Kontroller p9501 og p9601, og korrigér evt.
 - Start kopieringen igen, ved at indføje den pågældende værdi i p9700.
- Udfør evt. følgende trin med idriftsættelsesværktøjet STARTER i onlinedrift:
- Åbn masken "Safety Integrated" (feltet "valg Safety-funktion" står på "Ingen Safety Integrated").
 - Klik på knappen "Ændr indstillinger".
 - Klik på knappen "Aktiver indstillinger" (dermed spærres Safety Integrated på de to overvågningskanaler).
 - Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").
 - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

201664 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Ingen automatisk firmware-opdatering

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved opstart blev det opdaget, at funktionen "Firmware-update automatisk" (p7826 = 1) ikke var aktiveret. Dette kræves til en automatisk firmware-up/downgrade, så en ikke gyldig versions-blanding undgås, når Safety-funktionerne frigives.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

Se også: p7826

- Afhjælpning:**
- Ved frigivne sikkerhedsfunktioner (p9501 <> 0 og/eller p9601 <> 0):
1. Aktiver funktionen "Firmware-opdatering automatisk" (p7826 = 1).
 2. Gem parameter (p0977 = 1), og udfør POWER ON.
- Er sikkerhedsfunktionerne (p9501 = 0, p9601 = 0) deaktiveret, kan alarmen kvitteres, når Safety-IDS-modus afsluttes.

201665 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Systemet er defekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev fundet en defekt i systemet før den sidste opstart eller under selve opstarten. Der blev evt. udført en ny opstart (reset).

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy vilkårlig):

- Fejl under den faktiske opstart/drift.

800004 hex:

- Parametrene p9500/p9300 evt. ikke ens. Derudover vises Safety-meldingen C01711/C30711.

Yderligere værdier:

- Defekt før sidste opstart i systemet.

- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON (tænd/sluk).
 - Opgrader firmware til nyeste version.
 - Kontakt hotline.

Re fejlværdi = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy vilkårlig):

- Kontroller, om Control Unit er forbundet med Power Module.

Re fejlværdi = 800004 hex:

- Kontroller om parametrene p9500/p9300 er ens.

OBS:

PM: Power Module

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment)

201669 <Stedsoplysninger>SI Motion: Kombinationen af motor og effektdel ikke egnet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Den anvendte kombination af motor og effektdel er ikke egnet til de sikre bevægelsesovervågninger uden encoder. Forholdet mellem effektdelens mærkestrøm (r0207[0]) og motorens mærkestrøm (p0305) er større end 5. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Nummer på den motorrecord, der har forårsaget fejlen.
NB:
Tages der ikke hensyn til denne alarm, kan meldingen C01711 eller C30711 ske sporadisk med værdien 1041 ... 1044.

Afhjælpning: Anvend en egnet effektdel med en mindre effekt eller en motor med en større effekt.

201670 <Stedsoplysninger>SI Motion: Parametrering Sensor Module ugyldig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Parametreringen af et Sensor Modules, der anvendes for Safety Integrated, er ugyldig.
OBS:
Denne fejl medfører et STOP A, som ikke kan kvitteres.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
1: Der er ikke parametret en encoder til Safety Integrated.
2: Der er parametret en encoder til Safety Integrated, som ikke har et spor A/B (sinus/cosinus).
3: Den encoderdatarecord, der er aktiveret for Safety Integrated, er endnu ikke gyldig..
4: Der er opstået en fejl ved kommunikation med encoderen.
5: Antal af relevante bits i encodergrovspositionen er ugyldig.
6: Konfiguration DRIVE-CLiQ-encoder ugyldig.
7: Ikke-sikkerhedsrelevant andel af encodergrovspositionen ved lineær DRIVE-CLiQ-encoder ugyldig.
8: Parametret Safety sammenligningsalgoritme ikke understøttet.
9: Forhold mellem gitteropdeling og måleskridt ved lineær DRIVE-CLiQ-encoder ikke binært.
10: Ved en encoder, der anvendes til Safety Integrated er ikke alle drevdatablokke (DDS) allokeret til den samme encoderdatarecord (EDS) (p0187 ... p0189).
11: Nulpunktindstillingen på en lineær DRIVE-CLiQ-encoder, som anvendes i Safety Integrated, er ikke nul.
12: Den anden encoder er ikke parametret (p9526 = 1 er ugyldig).
13: Hydraulic Module: En anden encoder er ikke parametret, og der anvendes ingen DRIVE-CLiQ-encoder.
14: SCSE-encoderen anvendes i kombination med en HTL/TTL-encoder eller en anden SCSE-encoder eller et 1-encoder-system.

Afhjælpning:	Re fejlværdi = 1, 2: - Anvend og parametret en encoder, som understøttes af Safety Integrated (encoder med spor A/B sinus, p0404.4 = 1). Re fejlværdi = 3: - Kontroller, om idriftsættelse af apparater eller drev er aktiv, og afslut dem igen (p0009 = p00010 = 0), gem parametre (p0971 = 1) og udfør POWER ON. Re fejlværdi = 4: - Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikation mellem Control Unit og det pågældende Sensor Module, og udfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl. Re fejlværdi = 5: - p9525 = 0 (ugyldig). Kontroller parametring af encoderen på det pågældende Sensore Module. Re fejlværdi = 6: - Kontroller p9515.0 (ved DRIVE-CLiQ-encoder gælder: p9515.0 = 1). Kontroller parametring af encoderen på det pågældende sensormodul. Re fejlværdi = 7: - p12033 ved en encoder, der anvendes til Safety Integrated er ikke lig med 1. Anvend og parametret DRIVE-CLiQ-encoder, hvor p12033 = 1. Re fejlværdi = 8: - Kontroller p9541. Anvend og parametret en encoder, der implementerer en algoritme, der er understøttet af Safety Integrated. Re fejlværdi = 9: - Kontroller p9514 und og p9522. Anvend og parametret en encoder, hvor forholdet p9514 til p9522 er binært. Re fejlværdi = 10: - Kalibrer EDS-allokering af alle encodere, der anvendes for Safety Integrated (p0187 ... p0189). Re fejlværdi = 11: - Anvend og parametret en lineær DRIVE-CLiQ-encoder, hvor nulpunktindstillingen er lig 0. Re fejlværdi = 12: - Parametret en encoder for den anden kanal (p9526 > 1). Re fejlværdi = 13: - Parametret en anden encoder eller en DRIVE-CLiQ-encoder. Re fejlværdi = 14: - Anvend en DRIVE-CLiQ-encoder for kanal 1 i kombination med en SCSE-encoder for kanal 2. OBS: SCSE: Single Channel Safety Encoder (en-kanal-encoder) SI: Safety Integrated
---------------------	---

201671	<Stedsoplysninger>SI Motion: Parametrering encoder forkert
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Parametringen af encodere der anvendes af Safety Integrated svarer ikke til parametringen af standardencoderen. OBS: Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer for Safety-parameteren der ikke passer.
Afhjælpning:	Juster encoderparametrering mellem Safety-encoder og standardencoder. OBS: SI: Safety Integrated

201672 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Motor Module-software/hardware inkompatibel

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828

Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den installerede Hydraulic Module software understøtter ikke en sikker bevægelsesovervågning eller er ikke kompatibel med softwaren på Control Unit, eller kommunikationen mellem Control Unit og Hydraulic Module er forstyrret. OBS: Denne forstyrrelse medfører et STOP A, der ikke kan kvitteres. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Den installerede Hydraulic Module software understøtter ikke den sikre bevægelsesovervågning. 2, 3, 6, 8: Kommunikationen mellem Control Unit og Hydraulic Module er forstyrret. 4, 5, 7: Den installerede Hydraulic Module software er ikke kompatibel med softwaren på Control Unit.
Afhjælpning:	- Kontroller, om der er forstyrrelser i Safety-funktionssammenligningen mellem Control Unit og det pågældende Hydraulic Module (F01655, F30655), og udfør efter behov en diagnose af de pågældende forstyrrelser. Re fejlsværdi = 1: - Anvend et Hydraulic Module, som understøtter en sikker bevægelsesovervågning. Re fejlsværdi = 2, 3, 6, 8: - Kontroller, om der er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Hydraulic Module, og udfør efter behov en diagnose for de pågældende forstyrrelser. Re fejlsværdi = 4, 5, 7: - Opgrader softwaren på Hydraulic Module. OBS: SI: Safety Integrated HM: Hydraulic Module

201672	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Motor Module-software/hardware inkompatibel
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den foreliggende Motor Module-software understøtter ikke den sikre bevægelsesovervågning eller er ikke kompatibel med softwaren på Control Unit, eller kommunikationen mellem Control Unit og Motor Module virker ikke. OBS: Denne fejl medfører et ikke kvitterbart STOP A. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Den eksisterende Motor Module-software understøtter ikke den sikre bevægelsesovervågning. 2, 3, 6, 8: Kommunikationen mellem Control Unit og Motor Module virker ikke. 4, 5, 7: Den eksisterende Motor Module software er ikke kompatibel med software på Control Unit. 9, 10, 11, 12: Den eksisterende Motor Module software understøtter ikke den sikre bevægelsesovervågning uden sensor. 13: Mindst én Motor Module understøtter ikke den sikre bevægelsesovervågning i den parallelle drift.

Afhjælpning:

- Kontroller, om der er fejl i Safety-funktionsjusteringen mellem Control Unit og den pågældende Motor Module (F01655, F30655), og udfør eventuelt en diagnose af de pågældende fejl.

Re fejlsværdi = 1:

- Anvend Motor Module, som understøtter en sikker bevægelsesovervågning.

Re fejlsværdi = 2, 3, 6, 8:

- Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og den pågældende Motor Module, og gennemfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.

Re fejlsværdi = 4, 5, 7, 9, 13:

- Opgrader software på Motor Module.

OBS:

SI: Safety Integrated

201673 <Stedsoplysninger>SI Motion: Sensor module software/hardware inkompatibel

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den foreliggende Sensor Module software eller hardware understøtter ikke den sikre bevægelsesovervågning med den overordnede styring.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Opgrader software på Sensor Module.
- Anvend Sensor Module, om understøtter de sikre funktioner.

OBS:

SI: Safety Integrated

201674 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Safety-funktion ikke understøttet af PROFIsafe-telegram

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Overvågningsfunktionen, der er frigivet i p9501 og p9601, understøttes ikke af det netop indstillede PROFIsafe-telegram (p9611).

OBS:

Denne fejl medfører et STOP A, der ikke kan kvitteres.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes bitvist):

Bit 18 = 1:

SS2E via PROFIsafe understøttes ikke (p9501.18).

Bit 24 = 1:

Overførsel SLS (SG)-grænseværdi via PROFIsafe understøttes ikke (p9501.24).

Bit 25 = 1:

Overførsel sikker position (SP) via PROFIsafe understøttes ikke (p9501.25)

Bit 26 = 1:

Geartrinskift via PROFIsafe understøttes ikke (p9501.26).

Bit 28 = 1:

SCA via PROFIsafe understøttes ikke (p9501.28)

Afhjælpning:

- Fravælg den pågældende overvågningsfunktion (p9501, p9601).
- Indstil PROFIsafe-telegram (p9611).

OBS:

SCA: Safe Cam (sikker knast)

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset adgangskode) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed)

SP: Safe Position (sikker position)

SS2E: Safe Stop 2 External (sikkert stop 2 med eksternt stop, eksternt STOP D)

201675 <Stedsoplysninger>SI Motion P1: Indstillinger i PROFIBUS/PROFINET-controlleren ugyldige

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: For funktionen "Sikker synkron position via PROFIsafe" er der registreret en forkert indstilling i konfigurationen.

OBS:

Denne fejl medfører enSTOP A, som kan kvitteres, og kan kvitteres på følgende måde:

- Aktiver STO, og deaktiver igen.
- Internal Event Acknowledge (såfremt "Udvidet kvittering af meldinger" er aktiv, p9507.0 = 1).

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1:

"Synkron sikker position via PROFIsafe" er frigivet (p9501.29 = 1) og ikke indstillet iht. reglen $Tdp = 2 \times n \times p9500$ ($n = 1, 2, 3, \dots$).

2:

"Synkron sikker position via PROFIsafe" er frigivet (p9501.29 = 1), og der er ikke indstillet en taktsynkron drift.

OBS:

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment)

Afhjælpning: Til fejlværdi = 1:

- Indstil buscyklustid Tdp og overvågningstid p9500 efter regel $Tdp = 2 \times n \times p9500$. ($n = 1, 2, 3, \dots$)

Re fejlværdi = 2:

- Indstil taktsynkron drift på PROFIBUS/PROFINET-Controller.

201679 <Stedsoplysninger>SI CU: Safety-parametrering og topologi ændret. Varmstart/POWER ON påkrævet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der blev ændret en Safety-parameter, som først aktiveres efter en varmstart eller POWER ON (se alarm A01693).

Derefter blev der udført en delvis opstart med ændret konfiguration.

Afhjælpning:

- Udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

201680 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Checksumfejl sikre overvågninger

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

- Årsag:** Den faktiske checksum der er udregnet af drevet og indføjet i r9728 over de sikkerhedsrelevante parameter svarer ikke til den nominelle checksum der er gemt med den sidste maskinaccept i p9729.
Sikkerhedsrelevante parametre er blevet ændret, eller der foreligger en fejl.
OBS:
Denne fejl medfører STOP A der kan kvitteres.
Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):
0: Checksumfejl ved SI-parameter for bevægelsesovervågning.
1: Checksumfejl ved SI-parameter for faktiske værdier.
2: Checksumfejl ved SI-parameter for komponentilordningen.
- Afhjælpning:**
- Kontroller de sikkerhedsrelevante parametre, og ret eventuelt til.
 - Udfør funktionen "Kopier RAM til ROM".
 - Udfør POWER ON, hvis Safety-parametre, der kræver POWER ON, er ændret.
 - Udfør godkendelsestest.

201681 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Parameterværdi forkert

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, ekstra information: %2

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Parameteren kan ikke parametres med denne værdi.

OBS:

Denne melding medfører ikke en Safety-stopreaktion.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

yyyyxxxx dez: yyyy = ekstra information, xxxx = parameter

yyyy = 0:

Der er ingen yderligere informationer.

xxxx = 9500 og yyyy = 1:

Parameteren p9500 er ikke lig med p9300 eller er intet heltals multiplum af strømregulatorens samplingstid (p0115[0]).

xxxx = 9500 og yyyy = 16:

"Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" er frigivet på flere akser (p9501.29 = 1) og overvågningstakten p9500 er indstillet forskelligt på disse akser.

Eventuelt er det maskimalt tilladte antal akser for funktionen "Sikker SynchronePosition via PRQOFIsafe" overskredet.

.xxxx = 9501:

Frigivelse af funktion "n < nx hysteres og filtrering" (p9501.16) er ikke tilladt kombineret med funktionen "Udvidede funktioner uden valg" (p9601.5).

xxxx = 9501 og yyyy = 8:

Referencering via SCC (p9501.27 = 1) er frigivet uden frigivelse af absolutte bevægelsesovervågningsfunktioner (p9501.1 eller p9501.2).

xxxx = 9501 og yyyy = 10:

Referencering via SCC (p9501.27 = 1) og EPOS (r0108.4=1) er frigivet på samme tid.

xxxx = 9501 og yyyy = 11:

Sikker funktion SS2E (p9501.18 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9501 og yyyy = 12:

SCA (p9501.28 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9501 und yyyy = 14:

"Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" er frigivet (p9501.29 = 1) uden frigivelse af "Sikker position via PROFIsafe" (p9501.25).

xxxx = 9501 und yyyy = 17:

"Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" er frigivet (p9501.29 = 1) og "Safety uden encoder" er frigivet (p9506).

xxxx = 9501 og yyyy = 19:

SLA (p9501.20 = 1) er frigivet med registrering af faktiske værdier uden encoder (p9506 er lig med 1 eller 3).

xxxx = 9501 og yyyy = 20:

SLA (p9501.20 = 1) er frigivet med et 2-encoder-system (p9526 ulig 1).

xxxx = 9511 og yyyy = 1:

Parameter p9511 er ulig p9311.

xxxx = 9511 og yyyy = 2:

Forskellige værdier p9511 og p0115[0] er ikke tilladt mellem drevobjekterne.

xxxx = 9522:

Geartrinnet er indstillet for højt.

xxxx = 9534 eller 9535:

Grænseværdier for SLP er værdimæssigt indstillet for højt.

xxxx = 9544:

Den maksimale værdi er begrænset til 1 mm for lineære akser.

xxxx = 9547:

Parameteren p9547 er indstillet for lille.

xxxx = 9573:

Der blev anmodet om "referencering via Safety Control Channel" (p9573=263), uden frigivelse af funktionen "Referencering via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9578:

SLA er frigivet (p9501.20 = 1). Accelerationsgrænsen er for lille (p9578). Accelerationsopløsningen er ikke længere tilstrækkelig (r9790) (minimalgrænsen er det 3-dobbelte af accelerationsopløsningen).

xxxx = 9601 og yyyy = 1:

Er drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) og udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5 = 1) frigivet, er PROFIsafe (p9601.3 = 1) ikke mulig.

xxxx = 9601 og yyyy = 2:

Udvidede funktioner uden valg (p9601.5 = 1) er frigivet uden frigivelse af drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2).

xxxx = 9601 og yyyy = 5:

Overførslen af SLS-grænseværdien via PROFIsafe (p9501.24) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 6:

Overførslen af den sikre position via PROFIsafe (p9501.25) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 7:

Den sikre omstilling af geartrin (p9501.26) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 18:

SLA (p9501.20 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

Afhjælpning:

Korriger parameteren (evt. også i den anden overvågningskanal, p9801):

Re xxxx = 9500 og yyyy = 1:

- Indstil p9500 "SI Motion overvågningstakt" som et heltals multiplum af p0115[0] "Strømregulatorens samplingstid".

- Sammenlign parameter 9300 og 9500, gem parametrene (p0971 = 1), og udfør POWER ON.

Re xxxx = 9500 og yyyy = 16:

Spær funktionen "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) eller indstil overvågningstakten p9500 ens på alle akser med frigivet funktion.

Til xxxx = 9501:

- Korriger parameter p9501.16 og p9301.16, eller fravælg de udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 8:

Spær referencering via SCC (p9501.27) , eller frigiv en absolut bevægelsesovervågningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 10:

Spær referencering via SCC (p9501.27) eller EPOS (r0108.4).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 11:

Spær SS2E (p9501.18), eller frigiv PROFIsafe.

Re xxxx = 9501 og yyyy = 12:

Spær SCA (p9501.28), eller frigiv PROFIsafe.

Re xxxx = 9501 og yyyy = 14:

Spær funktion "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) eller "Sikker position via PROFIsafe" (p9501.25).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 17:

Spær funktion "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) eller indstil "Safety med encoder" (p9506).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 19:

Spær SLA (p9501.20), eller aktiver registrering af faktiske værdier med encoder (p9506 lig med 0 eller 2).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 20:

Spær SLA (p9501.20), eller aktiver 1-encoder-systemet (p9526 lig med 5).

Re xxxx = 9511:

Sammenlign parametrene p9311 og p9511, gem parametrene (p0971 = 1) og udfør POWER ON.

Re xxxx = 9517:

Kontroller også parameteren p9516.0.

Re xxxx = 9522:

Korriger de pågældende parametre.

Re xxxx = 9534 eller 9535:

Reducer grænseværdierne fra SLP beløbsmæssigt.

Re xxxx = 9544:

Korriger parameter (ved lineærakser er maksimalværdien begrænset til 1mm).

Re xxxx = 9547:

Ved frigivet hysteresefiltrering (p9501.16 = 1) gælder:

- Indstil parameter p9546/p9346 og p9547/p9347 iht. følgende regel: $p9546 \geq 2 \times p9547$; $p9346 \geq 2 \times p9347$.

- Ved en frigivet synkronisering af faktiske værdier (p9501.3 = 1) skal desuden denne regel overholdes: $p9549 \leq p9547$; $p9349 \leq p9347$.

Re xxxx = 9578:

- Følg informationerne i r9790.

Re xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Frigiv kun drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) og udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5 = 1) eller frigiv kun PROFIsafe (p9601.3 = 1).

yyyy = 2:

Frigiv drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1).

yyyy = 5:

For overførsel af SLS-grænseværdien via PROFIsafe (p9501.24 = 1) skal også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) frigives.

yyyy = 6:

For den Sikre position via PROFIsafe (p9501.25 = 1) skal også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) frigives.

yyyy = 7:

For et sikkert skift mellem geartrin (p9501.26 = 1) skal også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) frigives.

yyyy = 18:

For en sikker acceleration (p9501.20 = 1) skal også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) frigives.

201681 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Parameterværdi forkert

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, ekstra information: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Parameteren kan ikke parametres med denne værdi.

OBS:

Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt)

yyyyxxxx dez: yyyy = ekstra information, xxxx = parameter

yyyy = 0:

Der er ingen yderligere informationer.

xxxx = 9500 og yyyy = 1:

Parameteren p9500 er ikke lig med p9300 eller intet heltals multiplum af strømregulatorens samplingstid (p0115[0]).

xxxx = 9500 og yyyy = 16:

"Sikker synkron position via PQROFIsafe" er frigivet på flere akser (p9501.29 = 1), og overvågningstakten p9500 er indstillet forskelligt på disse akser.

Eventuelt skal det maks. tilladte antal akser for funktionen "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" overskredet.

xxxx = 9501:

Frigivelse af funktion "n < nx Hysteres og filtrering" (p9501.16) kani kombination med funktionen "Udvidede funktioner uden valg" (p9601.5) ikke tilladt.

xxxx = 9501 og yyyy = 8:

Referencering via SCC (p9501.27 = 1) er frigivet uden frigivelse af en absolut bevægelsesovervågningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).

xxxx = 9501 og yyyy = 10:

Referencering via SCC (p9501.27 = 1) og EPOS (r0108.4 = 1) er frigivet på samme tid.

xxxx = 9501 og yyyy = 14:

"Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" er frigivet (p9501.29 = 1) uden frigivelse af "Sikker position via PROFIsafe" (p9501.25).

xxxx = 9501 und yyyy = 17:

"Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" er frigivet (p9501.29 = 1) og "Safety uden encoder" er frigivet (p9506).

xxxx = 9501 og yyyy = 19:

SLA (p9501.20 = 1) er frigivet med registrering af faktiske værdier uden encoder (p9506 lig med 1 eller 3).

xxxx = 9501 og yyyy = 20:

SLA (p9501.20 = 1) er frigivet med et 2-encoder-system (p9526 ulig 1).

xxxx = 9505:

Ved aktiveret SLP (p9501.1 = 1) er modulofunktionen aktiveret uden tilladelse (p9505 ulig 0).

xxxx = 9506 og yyyy = 1:

Parameter p9506 er ulig p9306.

xxxx = 9511 og yyyy = 1:

Parameter p9511 er ulig p9311.

xxxx = 9511 og yyyy = 2:

På en Double Motor Module er der ikke tilladt forskellige værdier i p9511 og p0115[0] mellem drevobjekterne

xxxx = 9319:

Encoderens finopløsning for den anden kanal er for stor.

xxxx = 9522:

Geartrinnet blev indstillet for højt.

xxxx = 9534 eller 9535:

Grænseværdierne for SLP er indstillet for høj i beløbene.

xxxx = 9544:

Ved lineære akser er den maksimale værdi begrænset til 1 mm.

xxxx = 9547:

Hysteresetolerancen er ugyldig.

xxxx = 9573:

Der blev anmodet om "Referencering via Safety Control Channel" (p9573= 263),uden frigivelse af funktionen "Referencering via SCC" (p9501.27=0).

XXXX = 9578:

SLA ist freigegeben (p9501.20 = 1). Accelerationsgrænsen er for lille. (p9578). Accelerationsopløsningen er ikke længere tilstrækkelig (r9790). Den minimale grænse er det 3-dobbelte af accelerationsopløsningen.

xxxx = 9585:

Ved Safety uden encoder og synkronmotor skal der være indstillet p9585 = 4.

xxxx = 9601 og yyyy = 1:

er der frigivet drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) og udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5 = 1), så er PROFIsafe (p9601.3 = 1) eller Onboard F-DI (p9601.4 = 1) ikke mulig.

xxxx = 9601 og yyyy = 2:

Udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5 = 1) er frigivet uden frigivelse af drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2).

xxxx = 9601 og yyyy = 3:

Onboard F-DI er frigivet uden frigivelse af drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2).

xxxx = 9601 og yyyy = 4:

Onboard F-DI er frigivet. Samtidig fastlæggelse af PROFIsafe og F-DI med PROFIsafe (p9501.30) er så ikke tilladt.

xxxx = 9601 og yyyy = 5:

Overførslen af SLS-grænseværdien med PROFIsafe (p9501.24) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 6:

Overførslen af den sikre position med PROFIsafe (p9501.25) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 7:

Den sikre omstilling af geartrin (p9501.26) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 11:

SS2E (p9501.18 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 12:

SCA (p9501.28 = 1) er frigivelse uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9601 og yyyy = 18:

SLA (p9501.20 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

Afhjælpning:

Korriger parameteren (evt. også i den anden overvågningskanal, p9801):

Re xxxx = 9500 og yyyy = 1:

- Indstil p9500 "SI Motion overvågningstakt" som et heltals multiplum af p0115[0] "Strømregulatorens samplingstid".

- Sammenlign parameter 9300 og 9500, gem parametrene (p0971 = 1), og udfør POWER ON.

Re xxxx = 9500 og yyyy = 16:

Spær funktionen "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe"(p9501.29 = 0) eller indstil overvågningstalten p9500 ens på alle akser med frigivet funktion.

Til xxxx = 9501:

- Korriger parameter p9501.16 og p9301.16, eller fravælg de udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 8:

Spær referencering via SCC (p9501.27) , eller frigiv en absolut bevægelsesovervågningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 10:

Spær referencering via SCC (p9501.27) eller EPOS (r0108.4).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 11:

Spær SS2E (p9501.18), eller frigiv PROFIsafe.

Re xxxx = 9501 og yyyy = 12:

Spær SCA (p9501.28), eller frigiv PROFIsafe.

Re xxxx = 9501 og yyyy = 14:

Spær funktion "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) eller "Sikker position via PROFIsafe" (p9501.25).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 17:

Spær funktion "Sikker Synchrone Position via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) eller indstil "Safety med encoder" (p9506).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 19:

Spær SLA (p9501.20), eller aktiver registrering af faktiske værdier med encoder (p9506 lig med 0 eller 2).

Re xxxx = 9501 og yyyy = 20:

Spær SLA (p9501.20), eller aktiver 1-encoder-systemet (p9526 lig med 1).

Re xxxx = 9505:

Korriger parameter p9501.1 eller p9505.

Re xxxx = 9507:

Indstil synkronmotor eller asynkronmotor iht. p0300.

Re xxxx = 9506:

Sammenlign parameter p9306 og p9506, gem parametrene (p0971 = 1), og udfør POWER ON.

Re xxxx = 9511:

Sammenlign p9311 og p9511, gem parametrene (p0971 = 1), og udfør POWER ON.

Re xxxx = 9517:

Kontroller også parameteren p9516.0.

Re xxxx = 9319:

Parameter p9319 må ikke være indstillet større end 11 for SCSE-encoderen.

Re xxxx = 9522:

Korriger de pågældende parametre.

Re xxxx = 9534 eller 9535:

Reducer grænseværdierne for SLP i summen.

Re xxxx = 9544:

Korriger parametrene (den maksimale værdi er begrænset til 1 mm ved lineære akser).

Re xxxx = 9547:

Ved frigivet hysteresefiltrering (p9501.16 = 1) gælder:

- Indstil parameter p9546/p9346 og p9547/p9347 iht. følgende regel: $p9547 \leq 0.75 \times p9546$

- I tilfælde af en frigivet aktuel værdisynkronisering (p9501.3 = 1) skal derudover denne regel følges: $p9549 \leq p9547$; $p9349 \leq p9347$.

Re xxxx = 9578:

- Bemærk informationerne i r9790.

Re xxxx = 9585:

Korriger parametrene (evt. også på den anden overvågningskanal p9385).

Re xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Frigiv kun drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) og udvidede funktioner uden aktivering (p9601.5 = 1) eller frigiv kun PROFIsafe (p9601.3 = 1) eller kun Onboard F-DI (p9601.4 = 1).

yyyy = 2, 3:

Frigiv drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1).

yyyy = 4:

Er Onboard F-DI frigivet, er det ikke tilladt at sætte PROFIsafe og F-DI via PROFIsafe (p9501.30) på samme tid, fravælges PROFIsafe funktionen eller Onboard F-DI.

yyyy = 5:

Til overførsel af SLS-grænseværdierne via PROFIsafe (p9501.24 = 1) frigives også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1).

yyyy = 6:

Frigiv også den sikre position via PROFIsafe (p9501.25 = 1) og PROFIsafe (p9601.3 = 1) samt de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1).

yyyy = 7:

Frigiv også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1) til en sikker omstilling af geartrin (p9501.26 = 1).

yyyy = 18:

For en sikkert begrænset acceleration (p9501.20 = 1) frigives også PROFIsafe (p9601.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9601.2 = 1).

OBS:

SCA: Safe Cam (sikker knast)

SCSE: Single Channel Safety Encoder (en-kanal-encoder)

SS2E: Safe Stop 2 External (sikkert stop 2 med eksternt stop, eksternt STOP D)

SLA: Safely-limited acceleration (sikkert begrænset acceleration)

201682 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Overvågningsfunktion ikke understøttet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Overvågningsfunktionen, der er frigivet i p9501, p9601 eller p9801 understøttes ikke af denne firmware-version. OBS: Denne fejl medfører STOP A, der ikke kan kvitteres. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): 2: Overvågningsfunktionen SCA understøttes ikke (p9501.7 og p9501.8 ... 15 og p9503. 3: Overvågningsfunktionen SLS-override understøttes ikke (p9501.5). 6: Frigivelse synkronisering af faktiske værdier understøttes ikke (p9501.3). 9: Overvågningsfunktion via firmware understøttes ikke og frigivelsesbit anvendes ikke. 13: SINUMERIK Safety Integrated mit SPL auf Hydraulic Module understøttes ikke. 14: Overvågningsfunktion SLA og ncSI understøttes ikke. 20: Drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner understøttes kun i forbindelse med PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 og p9801.1 ...2.) 21: Frigivelse af en sikker bevægelsesovervågningsfunktion i p9501) ved frigivne basisfunktioner via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1) understøttes ikke. 45: Deaktiver SOS/SLS under ekstern STOP A understøttes ikke (p9501.23). 46: Aktivering af basisfunktioner via TM54F og den samtidige frigivelse af de udvidede funktioner eller ncSI understøttes ikke af denne firmware-version. 50: Omstillingstider ved SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) understøttes ikke. 53: Funktion SS2E understøttes ikke (p9501.18). 54: Funktion SCA understøttes ikke (p9501.28). 57: Funktion SCA understøttes ikke (p9501.29) 58: Funktion "Sikkert begrænset acceleration" (SLA) understøttes ikke (p9501.20) 9612: Indstilling p9612/p9812 = 1 understøttes ikke ved aktivering via TM54F). Se også: p9612
Afhjælpning:	- Fravæl den pågældende overvågningsfunktion (p9501, p9601, p9801). Re fejlverdi = 9612: - Indstil parameter p9612/p9812 = 0. OBS: ESR: Extended Stop and Retract (Udvidet stop og tilbagetrækning) SCA: Safe Cam (sikker knast / SN: Safe software cam (sikker softwareknast) SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset haastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed) SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop) SPL: Sikker programmerbar logik SS2E: Safety Stop 2 external (eksternt STOP D) Se også: p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201682 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Overvågningsfunktion ikke understøttet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Overvågningsfunktionen, der er frigivet i p9501, p9601 eller p9801, p9307 eller p9507, understøttes ikke af denne firmware-version.

OBS:

Denne fejl medfører STOP A, der ikke kan kvitteres.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

- 1: Overvågningsfunktionen SLP understøttes ikke (p9501.1).
- 2: Overvågningsfunktionen SCA understøttes ikke (p9501.7 og p9501.8 ... 15 og p9503).
- 3: Overvågningsfunktionen SLS-override understøttes ikke (p9501.5).
- 4: Overvågningsfunktionen ekstern ESR-aktivering understøttes ikke (p9501.4).
- 5: Overvågningsfunktionen F-DI i PROFIsafe understøttes ikke (p9501.30).
- 6: Frigivelse faktisk værdi synkronisering understøttes ikke (p9501.3).
- 9: Overvågningsfunktionen understøttes ikke af firmwaren eller frigivelsesbit anvendes ikke.
- 10: Overvågningsfunktionen understøttes kun ved drevobjekt SERVO.
- 11: Overvågningsfunktion uden encoder (p9506.1) understøttes kun ved drevinterne bevægelsesovervågninger (p9601.2).
- 12: Overvågningsfunktionen for ncSI understøttes ikke på CU305.
- 14: Overvågningsfunktionen SLA og ncSI understøttes ikke.
- 20: Drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner understøttes kun i forbindelse med PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 og p9801.1 ... 2.)
- 21: Frigivelse af en sikker bevægelsesovervågningsfunktion (i p9501) ved de frigivne basisfunktioner via ProfiSafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1)
- 22: Overvågningsfunktioner uden encoder ved form "chassis" understøttes ikke.
- 23: Overvågningsfunktioner med encoder understøttes ikke ved CU240.
- 24: Overvågningsfunktionen SDI understøttes ikke (p9501.17).
- 25: Drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner understøttes ikke (p9501, p9601.2)
- 26: Hysteres og filtrering for overvågningsfunktionen SSM encoderløs understøttes ikke (p9501.16).
- 27: Onboard F-DI og F-DO understøttes ikke af denne hardware.
- 28: Encoderløs overvågningsfunktioner understøttes ikke på synkromotorer (p9507.2).
- 29: SINAMICS S120M: Safety Extended Functions encoderløs ikke understøttet.
- 31: Overførsel SLS (SG)-grænseværdi via PROFIsafe (p9301/p9501.24) understøttes ikke af denne hardware.
- 33: Sikre funktioner uden valg understøttes ikke (p9601.5, p9801.5).
- 34: Sikker position via PROFIsafe understøttes ikke af dette modul.
- 36: Funktionen "SS1E" understøttes ikke.
- 37: Sikker registrering af aktuel værdi med HTL/TTL encoder (SMC30) understøttes ikke.
- 38: Samtidig frigivelse af sikkerhedsfunktionerne (p9601) og nøddriften (ESM, Essential Service Mode, p3880) er ikke tilladt.
- 39: Sikker geartrinomstilling understøttes ikke af dette modul eller af SW-versionen på CU/MM (p9501.26).
- 40: SIMOTION D410-2: Drevinterne bevægelsesovervågningsfunktioner eller PROFIsafe-aktivering understøttes ikke.
- 41: SIMOTION D410-2: Sikre funktioner ved form "stel" understøttes ikke.
- 42: Bevægelsesovervågningsfunktioner SLP og SP ved D4x5-2 og CX32-2 understøttes ikke (p9501.1, 25).
- 43: Bevægelsesovervågningsfunktioner SLP og SP samt PROFIsafe-telegrammer 31/901/902 ved D410-2 understøttes ikke (p9501.1/24/25/30, p9611).
- 44: Referencerings via Safety Control Channel understøttes ikke af dette modul/denne SW-version (p9501.27).
- 45: Deaktivering af SOS/SLS under ekstern STOP A understøttes ikke (p9501.23).
- 46: Aktivering af basisfunktioner via TM54F og samtidig frigivelse af udvalgte funktioner eller ncSI eller Profisafe understøttes ikke af denne SW-version.
- 50: Forkortelse af omstillingstider ved SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) understøttes ikke.
- 51: Sikker registrering af aktuel værdi med SCSE understøttes ikke ved dbSi (drevintegreret bevægelsesovervågningsfunktioner, p9601.2=1).
- 52: Funktion "SBR" med encoder" understøttes ikke (p9506 = 2).
- 53: Funktion SS2E understøttes ikke (p9501.18).
- 54: Funktion SCA understøttes ikke (p9501.28).
- 55: Overvågningsfunktioner uden encoder understøttes ikke ved reluktansmotorer.
- 57: Funktion "Synkron overførsel Sikker position via PROFIsafe" understøttes ikke (p9501.29)

58: Funktionen "Sikkert begrænset acceleration" (SLA) understøttes ikke (p9501.20).
 9586: Indstillet værdi i p9586/p9386 er større end den understøttede maksimale værdi.
 9588: Indstillet værdi i p9588/p9388 er større end den understøttede maksimale værdi.
 9589: Indstillet værdi i p9589/p9389 er større end den understøttede maksimale værdi.
 9612: Er er forsøgt at parametre stopreaktionen for PROFIsafe-svigt på STOP B selv om PROFIsafe ikke er frigivet.
 Se også: p9612

Afhjælpning:

- Fravælg den pågældende overvågningsfunktion (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Reducer den indstillede værdi (p9586, p9588, p9589).
- Øg den indstillede værdi (p9578).

Re fejlværdi = 9612:

- Opret kommunikation PROFIsafe (p9601).
- Parametrer stopreaktionen for PROFIsafe-svigt på STOP A (p9612 = 0).

OBS:

ESR: Extended Stop and Retract (udvidet stop og tilbagetrækning)
 SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremsekurveovervågning)
 SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cam (sikker software-knast)
 SCSE: Single Channel Safety Encoder (en-kanal-encoder)
 SDI: Safe Direction (sikker bevægelsesretning)
 SLA: Safely-Limited Acceleration (sikkert begrænset acceleration)
 SI: Safety Integrated
 SLP: Safely-Limited Position (sikkert begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikker software-endestopkontakt)
 SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed)
 SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)
 SP: Safe Position (sikker position)
 SPL: Sikker programmerbar logik
 SS1E: Safe Stop 1 External (sikkert stop 1 med eksternt stop)
 SS2E: Safe Stop 2 External (sikkert stop 2 med eksternt stop, eksternt STOP D)
 Se også: p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201683 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): SOS/SLS frigivelse mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: I p9501 er den sikre grundfunktion "SOS/SLS" ikke frigivet, selv om andre sikre overvågninger er frigivet.
 Henvi sning:
 Denne forstyrrelse medfører ingen Safety-stopreaktion.

Afhjælpning: Frigiv funktionen "SOS/SLS" (p9501.0) og udfør POWER ON.
 OBS:
 SI: Safety Integrated
 SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed)
 SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftstop)
 Se også: p9501

201684 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Sikker begrænset position grænseværdier ombyttet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: For funktionen "Sikkert begrænset position" (SLP) står der i p9534 en ringere værdi end i p9535.
OBS:
 Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 1: Grænseværdier SLP1 forbyttet.
 2: Grænseværdier SLP2 forbyttet.
 Se også: p9534, p9535

Afhjælpning: Korriger øvre og nedre grænseværdier (p9534, p9535).
 - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
OBS:
 SI: Safety Integrated
 SLP: Safely-Limited Position (sikkert begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikker software-grænseafbryder)

201685 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Sikker begrænset hastighed grænseværdi for stor

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Grænseværdien for funktionen "Sikker begrænset hastighed" (SLS) er større end hastigheden, som svarer til en encodergrænsefrekvens på 500 kHz.
OBS:
 Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Maksimal tilladt hastighed.

Afhjælpning: Korriger grænseværdier for SLS og udfør POWER ON.
OBS:
 SI: Safety Integrated
 SLS: Safely-Limited Speed (sikker begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikker reduceret hastighed)
 Se også: p9531

201686 <Stedsoplysninger>SI Motion: Parametrering knastposition ugyldig

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved dbSI: - Mindst en frigivet "Sikker knast" (SCA) er i p9536 eller p9537 for tæt på toleranceområdet parametret om modulpositionen: Minus-positions-værdien af en knast skal være større end den nederste modulgrænse + knasttolerance(p9540) + positiontolerance (p9542); Plus-positions-værdien af en knast skal være større end den øverste modulgrænse - knasttolerance(p9540) - positiontolerance (p9542). Ved parametret modulposition (p9505>0) er den nederste modulgrænse = 0, den øverste modulgrænse = p9505. - knastens knastlængde $x = p9536[x] - p9537[x]$ er mindre end knasttolerancen + positiontolerancen (= p9540 + p9542). Dermed gælder også, at minus-positions-værdien skal være mindre end plus-positions-værdien. Ved ncSI: Mindst en frigivet "Sikker knast" (SCA) er i p9536 eller p9537 parametret for tæt på toleranceområdet rundt om modulpositionen. For tilordning af knasterne til en knastspor skal der overholdes følgende betingelser: - Knastlængden af knasten $x = p9536[x] - p9537[x]$ skal være større eller lig med knasttolerancen + positiontolerancen (= p9540 + p9542). Dermed gælder også, at ved knasterne på en knastspor på minus-positions-værdien skal være mindre end plus-positions-værdien. - Afstanden mellem 2 knaster x og y (minus-positions-værdi[y] - plus-positions-værdi[x] = p9537[y] - p9536[x]) på en knastspor eller lig med knasttolerance + positiontolerance (= p9540 + p9542). OBS: Denne fejl udløser ingen Safety-stopreaktion. Fejl-værdien (r0949, fortolkes decimalt): Nummer på den "Sikre knast" med ugyldig position. Se også: p9501
Afhjælpning:	Korriger knastpositionen, og udfør POWER ON. OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cam (sikker software-knast) SI: Safety Integrated Se også: p9536, p9537

201687	<Stedsoplysninger>SI Motion: Parametrering moduloværdi SCA (SN) ugyldig
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den parametrede moduloværdi for funktionen "sikker knast" (SCA) er intet multiplum af 360 000 m grader. OBS: Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.
Afhjælpning:	Korriger moduloværdien for SCA og udfør POWER ON. OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cams (sikker software-knast) SI: Safety Integrated Se også: p9505

201688	<Stedsoplysninger>SI Motion CU: Aktuell værdisynkronisering ikke tilladt
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	- Frigivelsen af synkronisering af faktisk værdi er ikke tilladt ved et 1-giver-system. - En samtidig frigivelse af aktuel værdisynkronisering og en overvågningsfunktion med absolutreference (SCA/SLP) er ikke tilladt. - En samtidig frigivelse af aktuel værdisynkronisering og en sikker position via PROFIsafe er ikke tilladt. OBS: Denne fejl medfører en ikke-kvitterbar STOP A.
Afhjælpning:	- Deaktiver enten funktionen "Synkronisering af faktiske værdier" eller parametre 2-encoder-systemet. - Deaktiver enten funktionen "Synkronisering af faktiske værdier" eller overvågningsfunktionen med absolutreference (SCA/SLP), og udfør POWER ON. - Deaktiver enten funktionen "Synkronisering af faktiske værdier" eller frigiv ikke "sikker position via PROFIsafe". OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cams (sikker software-knast) SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (sikkert begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikre software-grænseafbrydere) SP: Safe Position (sikker position) Se også: p9501, p9526

201689 <Stedsoplysninger>SI motion: Akse omkonfigureret

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Aksens konfiguration blev ændret (f.eks. skift mellem lineær akse og rundakse).

Parameteren p0108.13 sættes internt til den korrekte værdi.

OBS:

Denne forstyrrelse medfører ingen Safety-stopreaktion.

Fejl-værdi (r0949, fortolk decimal):

Parameterens parameternummer, som har udløst ændringen.

Se også: p9502

Afhjælpning: Efter omstillingen skal følgende udføres:

- Afslut Safety-idriftsættelsesmodus (p0010).
- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").
- Udfør POWER ON.

Efter opstart af Control Unit gør Safety-meldingen F01680 eller F30680 opmærksom på at checksummerne på drevet har ændret sig til r9398[0] og r9728[0] Derfor skal følgende udføres:

- Genaktiver Safety-idriftsættelsesmodus.
- Udfør drevets Safety-idriftsættelse helt.
- Afslut Safety-idriftsættelsesmodus (p0010).
- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").
- Udfør POWER ON.

OBS:

Ved idriftsættelsesværktøjet vises enhederne først konsistent efter et projekt-upload.

201690 <Stedsoplysninger>SI Motion: Datalagringsproblemer i NVRAM

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: POWER ON

Årsag:	Til lagringen af parameter r9781 og r9782 (Safety-logbog) kunne der ikke stilles nok hukommelsesplads i NVRAM til rådighed på drevet. OBS: Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): 0: Der er intet fysisk NVRAM i drevet. 1: Der er ingen hukommelsesplads ledig i NVRAM.
Afhjælpning:	Til fejlverdi = 0: - Anvend Control Unit med NVRAM. Til fejlverdi = 1: - Fravælg funktioner, der ikke er nødvendige og fyld hukommelsesplads i NVRAM. - Kontakt Technical Support. OBS: NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (fast hukommelse til læsning og skrivning)

201691 <Stedsoplysninger>SI Motion: Ti og To er ikke egnet til DP-takt

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	De konfigurerede tider for PROFIBUS kommunikationen er ugyldige, og DP-takten anvendes som registrering af aktuel takt for de sikre bevægelsesovervågningsfunktioner: Taktsynkron PROFIBUS: Summen af Ti og To er for stor for den indstillede DP-takt. DP-takten bør mindst være 1 strømreguleringstakt større end summen for Ti og To. Ingen taktsynkron PROFIBUS: DP-takten skal være mindst 4*strømreguleringstakten. OBS: Ignorerer denne alarm, kan det medføre den sporadiske melding C01711 eller C30711 med værdien 1020 ... 1021.
Afhjælpning:	Projekter Ti og To lave nok til den anvendte DP-takt, eller forhøj DP-cyklustiden. Alternativ ved frigivet drevintegreret SI-overvågning (p9601/p9801 > 0): Anvend en registrering af den faktiske værdi p9511/p9311, og indstil den dermed uafhængigt af DP-takten. Registreringen af den faktiske værdi skal udgøre mindst 4 fire gange strømreguleringstakten. Anbefalet er et taktforhold på mindst 8:1. Se også: p9511

201692 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Parameterværdi uden encoder ikke tilladt

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Denne parameter kan ikke indstilles til denne værdi, hvis bevægelsesovervågningsfunktionerne i p9506 er aktiveret uden encoder. OBS: Denne fejl udløser ingen Safety-Stop-reaktion. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer med forkert værdi. Se også: p9501
Afhjælpning:	- Ret det parameter, der er angivet i fejlverdien. - Deaktiver eventuelt bevægelsesovervågningsfunktioner uden encoder (p9506). Se også: p9501

201693	<Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Safety-parametreringen ændret varmstart/POWER ON påkrævet
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er ændret Safety-parametre, der først bliver aktiveret efter enb varmstart eller POWER ON. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Parameternummer på Safety-parametre, der gør en ændring af varmstart eller POWER ON nødvendig.
Afhjælpning:	- Udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). OBS: Før godkendelsestesten udføres, skal der udføres en POWER ON for alle komponenter.
201694	<Stedsoplysninger>SI Motion CU: firmware-version Motor Module/Hydraulic Module er ældre end på Control Unit
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Motor Modules/Hydraulic Modules firmware-version er ældre end Control Units version. Safety-funktionerne er evt. ikke til rådighed (r9771/r9871). OBS: Denne melding medfører ingen Safety stopreaktion. Denne melding kan opstå, når der ikke blev udført en POWER ON efter en automatisk firmware-update (alarm A01007).
Afhjælpning:	Opgrader Motor Modules/Hydraulic Modules firmware til en nyere version. Se også: r9390, r9590
201695	<Stedsoplysninger>SI Motion: Sensor Module blev udskiftet
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Et Sensor Module, som anvendes til de sikre bevægelsesovervågninger, blev udskiftet. Der kræves kvittering af hardware skiftet. Udfør derefter en godkendelsestest. OBS: Denne melding medfører ingen Safety stopreaktion.

Afhjælpning: Udfør følgende skridt med idriftsættelsesværktøjet STARTER:

- Tryk på knappen "Kvitter hardwareskift" i Safety masken.
- Udfør funktionen "Kopier RAM til ROM".
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Udfør alternativt følgende skrift i idriftsættelsesværktøjets ekspertliste:

- Start kopifunktionen til node-identifiser på drevet (p9700 = 1D hex).
- Bekræft hardware-CRC på drevet (p9701 = EC hex).
- Gem alle parametre (p0977 = 1).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Udfør derefter en godkendelsestest (se funktionshåndbogen Safety Integrated).

For SINUMERIK gælder:

Udskiftning af komponenter med Safety-funktioner understøttes af HMI (betjeningsområdet "Diagnose" --> softkey'en "Alarmliste" --> softkey "Bekræft SI HW" osv.).

Den nøjagtige fremgangsmåde findes i følgende litteratur:

SINUMERIK funktionshåndbog Safety Integrated

Se også: p9700, p9701

201696 <Stedsoplysninger>SI Motion: Teststop af bevægelsesovervågningerne i opstart aktiveret

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Tvunget dynamisering (teststop) for den sikre bevægelsesovervågningsfunktioner er allerede valgt under opstart, hvilket er forbudt.

Derfor gennemføres testen først efter en genstart af den tvungne dynamisering.

OBS:

Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion

Se også: p9705

Afhjælpning: Deaktiver tvungen dynamisering for de sikre bevægelsesovervågninger, og aktiver igen.

OBS:

Indgangene på TM54 F må ikke vælges til aktivering af teststop.

OBS;

Signalkilden til aktivering af den tvungne dynamisering indstilles via binektorindgangen p9705.

SI: Safety Integrated

201697 <Stedsoplysninger>SI Motion: Teststop for bevægelsesovervågninger nødvendig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Tiden der er indstillet i p9559 til den tvungne dynamisering (teststop) for de sikre bevægelsesovervågningsfunktioner er overskredet. En ny test er påkrævet.

Efter næste aktivering af den tvungne dynamisering annulleres meldingen, og overvågningstiden nulstilles .

OBS:

- Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion.

- Under opstarten kontrolleres frakoblingsstierne ikke automatisk, derfor udløses altid en Alarm efter opstart.

- Testen skal udføres inden for det fastlagte maksimale interval (p9559, maksimal 9000 timer) for at overholde standardkravene til en rettidig fastslåelse af fejl samt betingelserne for beregning af en svigtrate i sikkerhedsfunktionerne (PHF-værdi). Driften kan fortsættes ud over dette maksimale interval, hvis det kan sikres, at der udføres en tvungen dynamisering før personer bevæger sig ind i fareområdet, som er afhængige af at sikkerhedsfunktionerne fungerer korrekt.

Se også: p9559, r9765

Afhjælpning: Udfør tvungen dynamisering af de sikre bevægelsesovervågninger.
 Signalkilden til aktivering af tvungen dynamisering er parametret via binektorindgangen: p9705.
 OBS:
 For aktivering af den tvungne dynamisering må indgangene på TM54F ikke anvendes.
 OBS:
 SI: Safety Integrated
 Se også: p9705

201698 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Idriftsættelsesmodus aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Funktionens idriftsættelse "Safety Integrated" er aktiveret.
 Denne melding nulstilles efter afslutning af Safety-idriftsættelse.
 OBS:
 - Denne melding fører ikke til Safety-stopreaktioner.
 - Funktionen "STO" er aktiveret internt under Safety-idriftsættelsesmodusen.
 Se også: p0010

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 OBS:
 CU: Control Unit
 SI: Safety Integrated

201699 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Teststop nødvendig for STO

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Tiden der er indstillet i p9659 til tvungen dynamisering (teststop) for funktionen "STO" er overskredet. En ny tvungen dynamisering er påkrævet.
 Efter næste deaktivering af funktionen "STO" annulleres meldingen og overvågningstiden nulstilles .
 OBS:
 - Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion.
 - Testen skal udføres inden for det fastlagte maksimale interval (p9659, maksimal 9000 timer) for at overholde standardkravene til en rettidig fastslåelse af fejl samt betingelserne for beregning af en svigtrate i sikkerhedsfunktionerne (PHF-værdi). Driften kan fortsættes ud over dette maksimale interval, hvis det kan sikres, at der udføres en tvungen dynamisering før personer bevæger sig ind i fareområdet, som er afhængige af at sikkerhedsfunktionerne fungerer korrekt.
 Se også: p9659, r9660

Afhjælpning: Vælg STO, og fravælg igen.
 OBS:
 CU: Control Unit
 SI: Safety Integrated
 STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

201700 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): STOP A udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Drevet standses med STOP A (STO via Safety-frakoblingsstien på Control Unit). Mulig årsag: - Stopkrav fra den anden overvågningskanal. - STO ikke aktiv efter parametretid (p9557) efter teststop-valg. - Følgerreaktion fra melding C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR grænse overskredet". - Følgerreaktion fra melding C01714 "SI Motion CU: Sikker begrænset hastighed overskredet". - Følgerreaktion fra melding C01701 "SI Motion CU: STOP B udløst". - Følgerreaktion fra melding C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet". - Følgerreaktion fra melding C01716 "SI Motion CU: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".
Afhjælpning:	- Afhjælp fejllårsagen på den anden overvågningskanal. - Udfør diagnose ved den aktive melding C01706. - Udfør diagnose ved den aktive melding C01714. - Udfør diagnose ved den aktive melding C01701. - Udfør diagnose ved den aktive melding C01715. - Udfør diagnose ved den aktive melding C01716. - Kontroller værdi i p9557 (hvis til rådighed, og evt. værdien, og udfør POWER ON. - Kontroller frakoblingsstien på Control Unit (kontroller DRIVE-CLiQ-kommunikationen, hvis til rådighed). - Udskift Motor Module eller Power Module eller Hydraulic Module. - Udskift Control Unit. Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering): - Terminal Module 54F (TM54F). - Onboard F-DI (kun CU310-2). - PROFIsafe. - Maskinens panel. OBS: SAM: Safe Acceleration Monitor (sikker overvågning for acceleration) SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremsekurveovervågning) SI: Safety Integrated

201701	<Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): STOP B udløst
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA3)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Drevet standses med STOP B (nedbremsning ved FRA3-rampe-ned). Som følge af denne fejl udgives meldingen C01700 "STOP A udløst" efter udløbet af den tid, der er parametret i p9556 eller når omdrejningstaltærsken, der er parametret i p9560, underskrides. Mulige årsager: - Stopkrav fra den anden overvågningskanal. - Følgerreaktion fra melding C01714 "SI Motion CU: Sikker begrænset hastighed overskredet". - Følgerreaktion fra melding C01711 "SI Motion CU: Defekt i en overvågningskanal". - Følgerreaktion fra melding C01707 "SI Motion CU: Tolerance for sikker driftsstop overskredet". - Følgerreaktion fra melding C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet". - Følgerreaktion fra melding C01716 "SI Motion CU: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på den anden overvågningskanal.
- Udfør diagnose ved den aktive melding C01714.
- Udfør diagnose ved den aktive melding C01711.
- Udfør diagnose ved den aktive melding C01707.
- Udfør diagnose ved den aktive melding C01715.
- Udfør diagnose ved den aktive melding C01716.

Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.

Maskinens panel

OBS:

SI: Safety Integrated

201706 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR grænse overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Bevægelsesovervågningsfunktioner med encoder (p9506 = 0):

- Efter at STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) er startet op, har hastigheden overskredet en indstillet tolerance.

Drevet standses af meldingen C01700 "SI Motion: STOP A udløst".

Afhjælpning: Kontroller bremsens funktion, tilpas eventuelt parametringen af funktionen "SAM" eller "SBR".

Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.

- Maskinens panel.

OBS:

SAM: Safe Acceleration Monitor (sikker overvågning for acceleration)

SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremsecurveovervågning)

SI: Safety Integrated

Se også: p9548, p9581, p9582, p9583

201706 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR grænse overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Bevægelsesovervågningsfunktioner med encoder (p9506 = 0) eller uden encoder med indstillet overvågning for acceleration (SAM, p9506 = 3):

- Efter indledning af STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) har hastigheden overskredet den indstillede tolerance.

Bevægelsesovervågningsfunktioner uden encoder med indstillet bremserampeovervågning (SBR, p9506 = 1):

- Efter indledning af STOP B (SS1) eller SLS-skift til et lavere hastighedstrin har hastigheden overskredet den indstillede tolerance.

Drevet standses af meldingen C01700 "SI Motion: STOP A udløst".

Afhjælpning: Kontroller bremsens funktion, tilpas eventuelt parametreeringen af funktionen "SAM" eller "SBR".

Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SAM: Safe Acceleration Monitor (sikker overvågning for acceleration)

SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremsecurveovervågning)

SI: Safety Integrated

Se også: p9548, p9581, p9582, p9583

201707 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Tolerance for sikker driftstop overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den faktiske position har fjernet sig fra den nominelle position med mere end stilstandstolerancen.

Drevet standses af meldingen C01701 "SI Motion: STOP B udløst".

Afhjælpning: - Kontroller om der foreligger yderligere Safety-fejl, og udfør eventuel diagnosen ved de pågældende fejl.

- Kontroller om stilstandstolerancen passer til aksens nøjagtighed og reguleringsdynamik.

- Udfør POWER ON.

Denne melding kan på følgende måde kvitteres uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

Se også: p9530

201708 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): STOP C udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: STOP2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP C (nedbremsning ved FRA3-rampe-ned).

Efter forløbet af den parametrede tid aktiveres "Sikker driftstop" (SOS).

Mulige årsager:

- Stopforespørgsel fra overordnet styring.
- Meldingens følgereaktion C01714 "SI Motion CU: sikker begrænset hastighed overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Følgereaktion fra melding C01716 "SI Motion CU: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Se også: p9552

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på styringen.
- Udfør diagnose ved aktiv melding C01714/C01715/C01716.

Denne melding kan på følgende måde kvitteres uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

201709 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): STOP D udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP D (nedbremsning på banen).
 Efter forløbet af den parametrede tid aktiveres "Sikker driftstop" (SOS).
 Mulige årsager:

- Stopforespørgsel fra overordnet styring.
- Meldingens følgereaktion C01714 "SI Motion CU: sikker begrænset hastighed overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01716 "SI Motion CU: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Se også: p9553

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på styringen.
- Udfør diagnose ved aktiv melding C01714/C01715/C01716.

Denne melding kan på følgende måde kvitteres uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

201710 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): STOP E udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP E (returneringsbevægelse).
 Efter forløbet af den parametrede tid aktiveres "Sikker driftstop" (SOS).
 Mulige årsager:

- Stopforespørgsel fra overordnet styring.
- Meldingens følgereaktion C01714 "SI Motion CU: sikker begrænset hastighed overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01716 "SI Motion CU: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Se også: p9554

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på styringen.
- Udfør diagnose ved aktiv melding C01714/C01715/C01716.

Denne melding kan på følgende måde kvitteres uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.

- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

201711 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Drevet har under en sammenligning på kryds af begge overvågningskanaler fundet en forskel mellem indgangsdataene eller i overvågningernes resultater og har udløst STOP F. En af overvågningerne fungerer ikke længere korrekt, dvs. en sikker drift er ikke længere mulig.

Er mindst en overvågningsfunktion aktiv, udgives meldingen C01701 "SI Motion: STOP B udløst" efter udløbet af den parametrede tid.

Meldingsværdien, som har medført STOP F, vises i r9725.

Drives drevet sammen med en SINUMERIK, er meldingsværdierne beskrevet i meldingen 27001 i SINUMERIK, undtagen følgende meldingsværdier, som kun kan opstå i SINAMICS:

1007: Kommunikation med PLC forkert (reaktion)

1008: Kommunikation med PLC forkert (CRC)

De nedenstående angivne meldingsværdier angår en krydsvis sammenligning mellem begge overvågningskanaler (drevintegrerede sikkerhedsfunktioner).

Meldingsværdierne kan også opstå i de følgende tilfælde, hvis den anførte årsag ikke er korrekt:

- Forskelle i de parametrede taktider (p9500/p9300 eller p9511/p9311).
- For hurtige taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Ved meldingsværdierne 3, 44 ... 57, 232 samt 1-encodersystemerne, uens parametrede encoderværdier.
- Ved meldingsværdierne 3, 44 ... 57, 232 samt 2-encodersystemerne, forkert parametrede encoderværdier.
- Forkert synkronisering.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

0 til 999: Nummeret på den dato, der sammenlignes på kryds, som har medført fejlen.

Meldingsværdier, som ikke opstilles nedenfor, er kun til en Siemens-intern fejldiagnose.

0: Stopkrav fra en anden overvågningskanal.

1: Tilstandsbillede af overvågningsfunktionerne SOS, SLS, SAM/SBR, SDI eller SLP (resultatliste 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Tilstandsvisning af overvågningsfunktionerne SCA eller n < nx (resultatliste 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: Forskellen i den faktiske positionsværdi (r9713[0/1]) mellem begge overvågningskanaler er større end tolerancen i p9542/p9342. Er den synkronisering af faktiske værdier frigivet (p9501.3/p9301.3), er forskellen i hastigheden (baseret på den faktiske positionsværdi) større end tolerancen i p9549/p9349.

4: Synkroniseringen af datasammenligningen på kryds mellem begge kanaler er forkert.

5: Funktionsfrigivelser (p9501/p9301). Safety-overvågningscyklus for lille (p9500/p9300)

6: Grænseværdi for SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7: Grænseværdi for SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8: Grænseværdi for SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9: Grænseværdi for SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10: Stilstandstolerance (p9530/p9330).

11: Øvre grænseværdi for SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Nedre grænseværdi for SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13: Øvre grænseværdi for SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Nedre grænseværdi for SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

31: Positionstolerance (p9542/p9342) eller (p9549/p9349) ved frigivet faktisk værdisynkronisering (p9501.3/p9301.3).

32: Tid hastighedsskift (p9544/p9344).

33: Tid hastighedsskift (p9551/p9351).

35: Forsinkelsestid STOP A (p9556/p9356).

36: Kontroltid STO (p9557/p9357).

37: Overgangstid STOP C efter SOS (p9552/p9352).

38: Overgangstid STOP D efter SOS (p9553/p9353).

39: Overgangstid STOP E efter SOS (p9554/p9354).

40: Stopreaktion ved SLS (p9561/p9361).

41: Stopreaktion ved SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42: Frakoblingsomdrejningstal STO (p9560/p9360).

43: Hukommelsestest stopreaktion (STOP A).

44 ... 57: Generelt

Mulig årsag 1 (ved idriftsættelse eller parameterændring)

Toleranceværdien for overvågningsfunktionen er ikke ens mellem de to overvågningskanaler.

Mulig årsag 2 (ved igangværende drift)

Grænseværdierne baseres på den faktiske værdi (r9713[0/1]). Afviger de sikre faktiske værdier mellem de to overvågningskanaler er også grænseværdierne, der ligger i den fastlagte afstand, ikke ens (dvs. svarer til meldingsværdien 3). Dette kan fastslås ved en kontrol af de sikre faktiske positioner.

Tilladt afvigelse mellem de to overvågningskanaler: p9542/p9342.

44: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

45: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

46: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

47: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

48: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

49: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

50: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

51: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).

52: Stilstandsposition + tolerance p9530/9330).

53: Stilstandsposition - tolerance (p9530/9330).

54: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300) + tolerance (p9542/p9342).

55: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300).

56: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300).

57: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300) - tolerance (p9542/p9342).

58: Faktisk standsningskrav.

75: Hastighedsgrænse nx (p9546, p9346).

Er funktionen "n < nx: Hysteres og filtrering" (p9501.16=1) frigivet, afgives denne meldingsværdi også ved uens hysteresetolerance (p9547/p9347).

76: Stopreaktion ved SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77: Stopreaktion ved SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78: Stopreaktion ved SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79: Stopreaktion ved SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

81: Hastighedstolerance for SAM (p9548/p9348).

82: SRI'er til SLS-korrekturfaktor.

83: Godkendelsestesttimer (p9558/p9358).

84: Overgangstid STOP F (p9555/p9355).

85: Overgangstid bussvigt (p9580/p9380).

86: Identifikator 1-encoder-system (p9526/p9326).

87: Encodertilordning for anden kanal (p9526/p9326).

89: Encodergrænsefrekvens.

230: Filtretidskonstant for n < nx.

231: Hysteresetolerance for n < nx.

232: Udglattet faktisk hastighedsværdi.

233: Grænseværdi nx / Safety-overvågningstakt + hysteresetolerance.

234: Grænseværdi nx / Safety-overvågningstakt.

235: -Grænseværdi nx / Safety-overvågningstakt.

236: -Grænseværdi nx / Safety-overvågningstakt - hysteresetolerance.

237: SRU n < nx.

238: Hastighedsgrænseværdi for SAM (p9568/p9368).

243: Udvidet alarmkvittering (p9507/p9307).

246: Spændingstolerance acceleration (p9589/p9389).

247: SDI tolerance (p9564/p9364).

248: SDI positiv øvre grænse (0x7fffff).

249: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - SDI tolerance (p9564/p9364).

250: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + SDI tolerance (p9564/p9364).

251: SDI negativ nedre grænse (0x80000001).

252: SDI stopreaktion (p9566/p9366).

253: SDI forsinkelsestid (p9565/p9365).

256: Tilstandsbillede af overvågningsfunktioner SOS, SLS, SLP, teststop, SBR, SDI (resultatliste 1 udv) (r9710).

257: Sikkerhedsfunktioner ved bevægelsesovervågninger uden valg (p9512/p9312) forskellig.

259: Skaleringsfaktor for sikker position via PROFIsafe (p9574/p9374) eller PROFIsafe-telegram (p9611/p9811) forskellig.

260: Moduloværdi inklusiv skalering (p9505/p9305 og p9574/p9374) ved SP med 16 Bit.

263: Stopreaktion ved SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).

264: Positionstolerance inkl. skalering (p9542/p9342 og p9574/p9374) ved SP med 16 Bit.

265: Statusbillede for alle ændringsfunktioner (resultatliste 1) (r9710).

266: Skiftehastigheden på SOS er ikke ens (p9367/p9567)

267: Overgangstiden til SOS efter tilstand er ikke ens (p9569/p9369).

268: SLP forsinkelsestid er ikke ens (p9377/p9577).

269: Faktor for forøgelsen af positionstolerancen ved gearskifte (p9543/9343).

270: Masken for SGE-billedet: Alle funktioner, som ikke understøttes/ikke frigives ved faktisk parametring ((p9501/p9301, p9601/p9801 og p9506/p9306).

271: Masken for SGE-billedet: Deaktiver alle bits for funktionen "sikker gearskift".

272: Aktivering af den øgede positionstolerance ved funktionen "sikker gearskift" ikke ens.

276: Grænseværdi for SLA1 (p9578/p9378)

277: Stopreaktion ved SLA1 (p9579/p9379).

278: Øvre grænseværdi for SLA1

279: Nedre grænseværdi for SLA1

1000: Kontroltimer udløbet. Der er opstået for mange signalændringer ved de sikkerhedsrelaterede indgange.

1001: Kontroltimer initialiseringsfejl.

1002:

Brugergodkendelse efter timerudløb ikke ens.

Brugergodkendelsen er ikke konsistent. Brugergodkendelsens status har en forskel i begge overvågningskanaler efter udløbet af en tid på på 4 sek.

1003:

Referencetolerance overskredet.

Når brugergodkendelsen er fastsat, er forskellen mellem det ny beregnede referencepunkt efter opstart (absolutværdigiver) eller referencepunktkørsel (afstandskoder eller inkrementelt målesystem) og den sikre faktiske position (lagret værdi + kørselsstrækningen) større end referencetolerancen (p9544). I dette tilfælde fjernes brugergodkendelsen.

1004:

Plausibilitetsfejl ved brugergodkendelse.

1. Setting genstartes, hvis brugergodkendelsen allerede er fastlagt. I dette tilfælde fjernes brugergodkendelsen.
2. Brugergodkendelsen fastlægges, selv om aksen endnu ikke var referenceret.

1005: STO allerede aktiv ved aktivering af teststop

1011: Godkendelsesteststatus mellem overvågningskanalerne ikke ens.

1012: Plausibilitetsbrud af faktisk værdi fra encoder.

1014: Fejl ved synkronisering af SGA for funktion "Sikker knast".

1015: Gearskift (bit 27 i PROFIsafe-telegrammet) varer mere end 2 min.

1020: Svigt i den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalerne.

1021: Svigt i den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalen og Sensor Module.

1022: Reaktionsfejl for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 1.

1023: Fejl under aktiveringstest i DRIVE-CLiQ-encoder.

1024: Reaktionsfejl for HTL/TTL-encoder.

1032: Reaktionsfejl for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 2.

1033: Fejl under offsetkontrollen mellem POS1 og POS2 for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 1.

1034: Fejl under offsetkontrollen mellem POS1 og POS2 for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 2.

1039: Overløb ved positionsberegning.

5000 ... 5140:

PROFIsafe meldingsværdier.

Ved disse meldingsværdier overføres fejlsikre-aktiveringssignaler (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Der er opstået en intern softwarefejl (kun til Siemens-intern fejldiagnose).

5012: Fejl under initialisering af PROFIsafe-driveren.

5013: Resultatet af initialiseringen ikke ens på begge controllere.

5022: Fejl under analyse F-parameteren. Værdierne for de overførte F-parametre svarer ikke til de forventede værdier i PROFIsafe-driveren.

5025: Resultatet af F-parametreringen er ikke ens på begge controllere.

5026: CRC-fejl ved F-parametre. Den overførte CRC-værdi for F-parameteren svarer ikke til værdien, der er beregnet i PST

5065: Der blev fastslået en kommunikationsfejl under modtagelsen af PROFIsafe-telegrammet

5066: Der blev fastslået en tidsovervågningsfejl under modtagelsen af PROFIsafe-telegrammet.

6000 ... 6166.

PROFIsafe meldingsværdi er (PROFIsafe-driver til PROFIBUS DP V1/V2 og PROFINET).

Ved disse meldingsværdier overføres failsafe-aktiveringssignaler (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne. Er "Stop B efter svigt af PROFIsafekommunikatkonen" (9612) parametret, forsinkes overførslen af Failsafe Values.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-forstyrrelsen F01611.

7000: Forskellen i den sikre position er større end den parametrede tolerance (p9542/p9342)

7001: Skaleringsværdien for den sikre position i 16 Bit visningen for lille (p9574/p9374).

7002: Takttæller for overførsel af sikker position i begge overvågningskanaler uens.

7003: Fejl ved levering af data for funktion "Synkron sikker position via PROFIsafe".

7004: PROFIsafe-takten ikke synkroniseret korrekt i forhold til DP-takten.

Se også: p9555, r9725

Afhjælpning:

Generelt gælder:

Kontroller, om overvågningstakterne i de to kanaler og aksetyperne er ens, og tilpas evt. Opstår fejlen stadig, kan en forøgelse af overvågningstakterne evt. hjælpe.

Re meldingsværdi = 0:

- Der blev ikke fastslået fejl i denne overvågningskanal. Kontroller fejlmeldingen i den anden overvågningskanal (ved HM: C30711).

Re meldingsværdi = 3:

Idriftsættelsesfase:

Encoderfortolkning ved den første eller anden kanal er ikke korrekt indstillet --> korriger encoderfortolkning. (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326)

Under drift:

Kontroller den mekaniske opbygning og encodersignalerne.

Re meldingsværdi = 4:

Kontroller, om overvågningstakterne i de to kanaler er ens, og tilpas evt. I forbindelse med fejlværdi 5 fra den anden overvågningskanal (ved HM: C30711) skal overvågningstakterne forøges.

Re meldingsværdi = 11...14:

- Grænseværdierne i p9534/p9334 eller p9535/p9335 er ikke ens eller indstillet for højt. Korriger værdierne.

Re meldingsværdi = 232:

- Forøg hysteresetolerancen (p9547/p9347). Forhøj evt. filtreringen (p9545/p9345).

Re meldingsværdi = 1 ... 999:

- Er meldingsværdien angivet under årsagen: Kontroller sammenligningen af parameteren på kryds, som meldingsværdien refererer til.)

- Kopier Safety-parametre:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader Hydraulic Modules softwaren.

- Opgrader Control Unit softwaren.

- Korriger encoderfortolkningen. De faktiske værdier er ikke ens pga. mekaniske fejl (kileremme, kørsel til mekanisk begrænsning, slid og for snævert indstillet vindue, encoderfejl, ...).

OBS:

Ved SINAMICS firmware-version ≥ 4.7 forstørres CDC listen ved indstilling af p9567 > 0 . Dette kan medføre fejl under en datasammenligning på kryds (vises med meldingsværdien ≥ 237) ved ikke kompatibel firmware-version på SINUMERIK. p9567 = 0 skal evt. indstilles eller SINUMERIKs firmware-version opgraderes.

Re meldingsværdi = 1000:

- Undersøg signalet, som hører til den sikkerhedsrelaterede indgang (kontaktproblemer).

Re meldingsværdi = 1001:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader Hydraulic Module softwaren.

- Opgrader Control Unit softwaren.

Re meldingsværdi = 1002:

- Udfør en sikker kvittering, sæt brugergodkendelsen på begge overvågningskanaler på samme tid (inden for 4 sek.).

Re meldingsværdi = 1003:

- Kontroller aksemekanikken. Aksen er evt. blevet forskudt i frakoblet tilstand, og den sidste faktiske position, der blev gemt, svarer ikke længere til den nye faktiske position ved næste opstart.

- Forøg tolerancen for sammenligning af aktuel værdi under referenceringen (p9544).

Kontroller derefter de faktiske værdier, udfør POWER ON, og aktiver igen brugergodkendelsen.

Re meldingsværdi = 1004:

Ved 1. gælder: Udfør en sikker kvittering. Aktiver brugergodkendelsen.

Ved 2. gælder: Udfør en sikker kvittering. Aktiver først brugergodkendelsen, når aksen er referenceret.

Re meldingsværdi = 1005: Kontroller betingelser for fravalg af STO.

Re meldingsværdi = 1007:

- Kontrol af PLC for korrekt driftstilstand (run-tilstand, basisprogram).

Re meldingsværdi = 1008:

- Kontroller om der er indstillet forkerte eller overlappende adresseområdet i SINUMERIK-maskindato MD10393

Re meldingsværdi = 1011.

- For diagnose se parameter (r9571).

Re meldingsværdi = 1012:

- Opgrader Sensor Modules firmware-versionen til en nyere version:
 - Ved 1-encoder-systemer gælder: Kontroller om encoderparametrene er ensartet (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
 - Ved 1-encoder-system og 2-encoder-system gælder: For at kopiere encoder-parametrene korrekt fra p04xx, skal p9700 = 46 og p9701 = 172 indstilles.
 - For DQI-encodere gælder: Eventuelt skal Control Unit firmware-versionen opgraderes til en nyere version, som DQI-encoderen er frigivet til.
 - Kontroller om kontaktskabet er opbygget og ledninger er installeret EMC-konformt.
- Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd) eller udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

Udskift wardwaren.

Re meldingsværdi = 1014:

- Kontroller encoderens faktiske værdier. Forøg eventuelt positionstoleranden (p9542) og/eller knasttolerancen (p9540).
- Re meldingsværdi = 1020, 1021, 1024:
- Kontrol af kommunikationsforbindelse.
 - Øg eventuelt overvågningstakterne (p9500, p9511).
 - Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
 - Udskift hardwaren.

Re meldingsværdi = 1033:

- Eventuelt opgraderes Control Units firmware-version til en nyere version, hvor DGI-encoderen er frigivet.

Re meldingsværdi 1039:

- Kontroller omregningsfaktorerne såsom spindelstigning eller gearfaktorer.

Re meldingsværdi = 1041:

- Kontroller om der er nok strøm i motoren (> r9785[0]).
- Reducer minimalstrømmen (p9588).
- Forhøj summen af p9783 ved synkronmotorer.
- Kontroller, om funktionen "reguleret drift med HF-signalinjektion" er aktiveret (p1750.5 = 1) og deaktiver evt.

Re meldingsværdi = 1042:

- Forhøj rampefunktionsgeneratorens rampe-op/rampe-ned tider (p1120/p1121).
- Kontroller, om strøm-/omdrejningstalreguleringen er korrekt indstillet (momentdannende/fejldannende strøm og aktuel omdrejningstalsværdi må ikke variere).
- Reducer den nom. værdis dynamik.
- Kontroller strøm- og spændingssymmen, og indstil reguleringens adfærd således, at denne er større end 3% af omformerens mærkedata under drift eller i tilfælde af fejl.
- Forøg minimalstrømmen (p9588/p9388)

Re meldingsværdi = 1043:

- Forhøj spændingstolerancen (p9589).
- Forhøj rampefunktionsgeneratorens rampe-op/rampe-ned tider (p1120/p1121).
- Kontroller, om strøm-/omdrejningstalreguleringen er korrekt indstillet (momentdannende/fejldannende strøm og aktuel omdrejningstalsværdi må ikke variere).
- Reducer den nom. værdis dynamik.

Re meldingsværdi = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.
- Opgrader firmwaren til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.
- Udskift Control Unit.

Re meldingsværdi = 5012:

- Kontroller indstillingen af Control Units (p9610) og Hydraulic Modules (p9810) PROFIsafe-adresse. PROFIsafe-adressen må ikke være 0 eller FFFF!

Re meldingsværdi = 5013, 5025:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontroller indstillingen af Control Units (p9610) og Hydraulic Modules (p9810) PROFIsafe-adresse.
- Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Hydraulic Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.

Re meldingsværdi = 5022:

- Kontroller værdiernes indstilling for F-parameteren på PROFIsafe-slaven (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Re meldingsværdi = 5026:

- Kontroller værdiernes indstilling for F-parameteren og den heraf beregnede F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slaven og opdater.

Re meldingsværdi = 5065:

- Kontroller konfigurationen og kommunikationen på PROFIsafe-slaven (lbdNr/CRC).
- Kontroller værdiens indstilling for F-parameteren F_WD_Time på PROFIsafe-slaven og forøg efter behov.
- Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Hydraulic Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.

Re meldingsværdi = 5066:

- Kontroller værdiens indstilling for F-parameteren F_WD_Time på PROFIsafe-slaven og forøg efter behov.
- Fortolk diagnoseinformationen i F-host.
- Kontroller PROFIsafe-forbindelsen.

Re meldingsværdi = 6000 ... 6999:

Se beskrivelsen af meldingsværdien for Safety-forstyrrelsen F01611.

Re meldingsværdi = 7000:

- Forstør den parametrede tolerance (p9542/p9342).
- Beregn den faktiske position for CU (r9713[0] samt den anden kanal r9713[1], og kontroller differencen for plausibilitet.
- Reducer differencen for den faktiske position for CU (r9713[0] og den anden kanal r9713[1] ved et 2-encoders system.

Re meldingsværdi = 7001:

- Forøg skaleringsværdien for en sikker position i 16-Bit visningen (p9574/p9374).
- Reducer evt. tilkørselsområdet.

Re meldingsværdi = 7002:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontroller, om der er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Hydraulic Module, og udfør eventuelt en diagnose for de pågældende forstyrrelser.

Denne melding kan kvitteres som følger:

- Drevintegrerede bevægelsesovervågninger: Via Terminal Module 54F (TM54F) eller PROFIsafe
- Bevægelsesovervågninger med SINUMERIK: Via maskinens panel

Til meldingsværdi: 7003, 7004

- Eventuelt tilpasses indstillingerne for Tdp, Ti og To, eller øg overvågingstakten p9500 (regel $Tdp = 2 \times n \times p9500$, $n = 1, 2, 3, \dots$).e.

Se også: p9300, p9500

201711 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Drevet har under en sammenligning på kryds af begge overvågningskanaler fundet en forskel mellem indgangsdataene eller i overvågningernes resultater og har udløst STOP F. En af overvågningerne fungerer ikke længere korrekt, dvs. en sikker drift er ikke længere mulig.

Er mindst en overvågningsfunktion aktiv, udgives meldingen C01701 "SI Motion: STOP B udløst" efter at den parametriserede tid er udløbet.

Meldingsværdien, som medfører STOP F, vises i r9725.

Drives drevet sammen med en SINUMERIK, beskrives meldingsværdierne i meldingen 27001 i SINUMERIK, undtagen følgende meldingsværdier, som kun kan opstå i SINAMICS:

1007: Kommunikation med PLC forkert (reaktion)

1008: Kommunikation med PLC forkert (CRC)

De nedenstående angivne meldingsværdier angår en krydsvis sammenligning mellem begge overvågningskanaler (drevintegrerede sikkerhedsfunktioner).

Meldingsværdierne kan også opstå i de følgende tilfælde, hvis den anførte årsag ikke er korrekt:

- Forskelle i de parametriserede taktider (p9500/p9300 eller p9511/p9311).
- Forskelle i de parametriserede aksetyper (p9502/p9302).
- For hurtige taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Ved meldingsværdierne 3, 44 ... 57, 232 samt 1-encodersystem uens parametriserede encoderværdier.
- Ved meldingsværdierne 3, 44 ... 57, 232 og 2-encodersystem, ikke korrekt indstillede encoderparametre
- Forkert synkronisering.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

0 til 999: Nummeret på den dato, der sammenlignes på kryds, som har medført fejlen.

Meldingsværdier, som ikke opstilles nedenfor, er kun til en Siemens-intern fejldiagnose.

0: Stopkrav fra en anden overvågningskanal.

1: Tilstandsvisning af overvågningsfunktionerne SOS, SLS SAM/SBR, SDI, SLA eller SLP (resultatliste 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Tilstandsvisning af overvågningsfunktionerne SCA eller n < nx (resultatliste 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: Forskellen i den Faktiske positionsværdi (r9713[0/1]) mellem begge overvågningskanaler er større end tolerancen i p9542/p9342. Er den Faktiske værdisynkronisering frigivet (p9501.3/p9301.3), er forskellen i hastigheden (baseret på den faktiske positionsværdi) større end tolerancen i p9549/p9349.

4: Synkroniseringen af datasammenligningen på kryds mellem begge kanaler er forkert.

5: Funktionsfrigivelser (p9501/p9301). Safety-overvågningscyklus for lille (p9500/p9300)

6: Grænseværdi for SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7: Grænseværdi for SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8: Grænseværdi for SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9: Grænseværdi for SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10: Stilstandstolerance (p9530/p9330).

11: Øvre grænseværdi for SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Nedre grænseværdi for SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13: Øvre grænseværdi for SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Nedre grænseværdi for SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

15: Øvre grænseværdi for SCA, knast 1 plusposition (p9536[0]/p9336[0]+p9540/p9340)

16: Nedre grænseværdi for SCA, knast 1 plusposition (p9536[0]/p9336[0])

17: Øvre grænseværdi for SCA, knast 1 minusposition (p9537[0]/p9337[0]+p9540/p9340)

18: Nedre grænseværdi for SCA, knast 1 minusposition (p9537[0]/p9337[0])

19...30: Grænseværdier SCA, knaster 2 til 4. Se foroven fejlverdier 15 til 18 for knast 1

31: Positionstolerance (p9542/p9342) eller (p9549/p9349) ved frigivet faktisk værdisynkronisering (p9501.3/p9301.3).

32: Positionstolerance ved sikker referencering (p9544/p9344).

33: Tid hastighedsskift (p9551/p9351).

35: Forsinkelsestid STOP A (p9556/p9356).

36: Kontroltid STO (p9557/p9357).

37: Overgangstid STOP C efter SOS (p9552/p9352).

38: Overgangstid STOP D efter SOS (p9553/p9353).

39: Overgangstid STOP E efter SOS (p9554/p9354).

40: Stopreaktion ved SLS (p9561/p9361).

- 41: Stopreaktion ved SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).
- 42: Frakoblingsomdrejningstal STO (p9560/p9360).
- 43: Hukommelsestest stopreaktion (STOP A).
- 44 ... 57: Generelt
- Mulig årsag 1 (ved idriftsættelse eller parameterændring)
- Toleranceværdien for overvågningsfunktionen er ikke ens mellem de to overvågningskanaler.
- Mulig årsag 2 (ved igangværende drift)
- Grænseværdierne baseres på den faktiske værdi (r9713[0/1]). Afviger de sikre faktiske værdier mellem de to overvågningskanaler er også grænseværdierne, der ligger i den fastlagte afstand, ikke ens (dvs. svarer til meldingsværdien 3). Dette kan fastslås ved en kontrol af de sikre faktiske positioner.
- Tilladt afvigelse mellem de to overvågningskanaler: p9542/p9342.
- 44: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 45: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 46: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 47: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 48: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 49: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 50: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 51: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-overvågningstakt (p9500/p9300).
- 52: Stilstandsposition + tolerance p9530/9330).
- 53: Stilstandsposition - tolerance (p9530/9330).
- 54: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300) + tolerance (p9542/p9342).
- 55: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300).
- 56: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300).
- 57: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - grænseværdi nx (p9546/p9346) * Safety-overvågningscyklus (p9500/p9300) - tolerance (p9542/p9342).
- 58: Faktisk standsningskrav.
- 75: Hastighedsgrænse nx (p9546, p9346).
- Er funktionen "n < nx: Hysteres og filtrering" (p9501.16=1) frigivet, afgives denne meldingsværdi også ved uens hysteresetolerance (p9547/p9347).
- 76: Stopreaktion ved SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).
- 77: Stopreaktion ved SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).
- 78: Stopreaktion ved SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).
- 79: Stopreaktion ved SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).
- 80: Moduloværdi for SP ved rundakser (p9505/p9305).
- 81: Hastighedstolerance for SAM (p9548/p9348).
- 82: SRI'er til SLS-korrekturfaktor.
- 83: Godkendelsestestimer (p9558/p9358).
- 84: Overgangstid STOP F (p9555/p9355).
- 85: Overgangstid bussvigt (p9580/p9380).
- 86: Identifikator 1-encoder-system (p9526/p9326).
- 87: Encodertilordning for anden kanal (p9526/p9326).
- 88: SCA (SN) frigivelse (p9503/p9303).
- 89: Encodergrænsefrekvens.
- 90: Øvre grænseværdi for SCA, knast 5 plusposition (p9536[4]/p9336[4]+p9540/p9340)
- 91: Nedre grænseværdi for SCA, knast 5 plusposition (p9536[4]/p9336[4])
- 92: Øvre grænseværdi for SCA, knast 5 minusposition (p9537[4]/p9337[4]+p9540/p9340).
- 93: Nedre grænseværdi for SCA, knast 5 minusposition (p9537[4]/p9337[4])
- 94...224: Grænseværdier SCA, knaster 6 til 30. Se foroven fejlværdier 90 til 93 for knasten 5.
- 225...229: Statusbilleder på overvågningsfunktion SCA (resultatlist 3...7)
- 230: Filtertidskonstant for n < nx.

- 231: Hysteresetolerance for $n < n_x$.
- 232: Udglattet faktisk hastighedsværdi.
- 233: Grænseværdi n_x / Safety-overvågningstakt + hysteresetolerance.
- 234: Grænseværdi n_x / Safety-overvågningstakt.
- 235: -Grænseværdi n_x / Safety-overvågningstakt.
- 236: -Grænseværdi n_x / Safety-overvågningstakt - hysteresetolerance.
- 237: SRU $n < n_x$.
- 238: Hastighedsgrænseværdi for SAM (p9568/p9368 eller p9346/p9346).
- 239: Acceleration for SBR (p9581/p9381 og p9583/p9383).
- 240: Accelerationens reciprokke værdi for SBR (p9581/p9381 og p9583/p9383).
- 241: Forsinkelsestid for SBR (p9582/p9382).
- 242: Encoderløs Safety (p9506/p9306).
- 243: Udvidet alarmkwittering (p9507/p9307).
- 244: Registrering af faktisk værdi encoderløs filtertid (p9587/p9387).
- 245: Minimalstrøm registrering af faktisk værdi encoderløs (p9588/p9388).
- 246: Spændingstolerance acceleration (p9589/p9389).
- 247: SDI tolerance (p9564/p9364).
- 248: SDI positiv øvre grænse (7FFFFFFF hex).
- 249: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) - SDI tolerance (p9564/p9364).
- 250: Faktisk positionsværdi (r9713[0/1]) + SDI tolerance (p9564/p9364).
- 251: SDI negativ nedre grænse (80000001).
- 252: SDI stopreaktion (p9566/p9366).
- 253: SDI forsinkelsestid (p9565/p9365).
- 254: Indstilling af fortolkningsforsinkelsen ved registrering af faktisk værdi efter impulsfrigivelse (p9586/p9386).
- 255: Indstilling af adfærd under impulssletning (p9509/p9309).
- 256: Tilstandsbillede af overvågningsfunktioner SOS, SLS, SLP, teststop, SBR, SDI (resultatliste 1 udv) (r9710).
- 257: Sikkerhedsfunktioner ikke ens ved bevægelsesovervågninger uden valg (p9512/p9312).
- 258: Fejltolerance registrering af faktisk værdi encoderløs (p9585/p9385).
- 259: Skaleringsfaktor uens for sikker position via PROFIsafe (p9574/p9374) eller PROFIsafe-telegram (p9611/p9811).
- 260: Moduloværdi inklusiv skalering (p9505/p9305 og p9574/p9374) ved SP med 16 Bit.
- 261: Skaleringsfaktor uens for acceleration for SBR.
- 262: Skaleringsfaktor uens for den reciprokke værdi for accelerationen for SBR.
- 263: Stopreaktion ved SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).
- 264: Positionstolerance inkl. skalering (p9542/p9342 og p9574/p9374) ved SP med 16 Bit.
- 265: Statusbillede for alle ændringsfunktioner (resultatliste 1) (r9710).
- 266: Skiftehastigheden på SOS er ikke ens (p9367/p9567).
- 267: Overgangstiden til SOS efter tilstand er ikke ens (p9569/p9369).
- 268: SLP forsinkelsestid er ikke ens (p9377/p9577).
- 269: Faktor for forøgelsen af positionstolerancen ved gearskifte (p9543/p9343).
- 270: Masken for SGE-billedet: Alle funktioner, som ikke understøttes/ikke frigives ved faktisk parametring ((p9501/p9301, p9601/p9801 og p9506/p9306).
- 271: Masken for SGE-billedet: Deaktiver alle bits for funktionen "sikker gearskift".
- 272: Aktivering af den øgede positionstolerance ved funktionen "sikker gearskift" ikke ens (p9568/p9368 el. p9346/p9346 el. "0")
- 273: Hastighedsgrænseværdi for en fladere kurve ved SAM/SBR uens.
- 274: SGA SCA, knaster 1 til 15.
- 275: SGA SCA, knaster 16 til 30.
- 276: Grænseværdi for SLA1 (p9578/p9378)
- 277: Stopreaktion ved SLA1 (p9579/p9379)
- 278: Øvre grænseværdi for SLA1
- 279: Nedre grænseværdi for SLA1
- 1000: Kontroltimer udløbet. Der er opstået for mange signalændringer ved de sikkerhedsrelaterede indgange.
- 1001: Kontroltimer initialiseringsfejl.

1002:

Brugergodkendelse efter timerudløb ikke ens.

Brugergodkendelsen er ikke konsistent. Brugergodkendelsens status har en forskel i begge overvågningskanaler efter udløbet af en tid på 4 sek.

1003:

Referencetolerance overskredet.

Når brugergodkendelsen er fastsat, er forskellen mellem det ny beregnede referencepunkt efter opstart (absolutværdigiver) eller referencepunktkørsel (afstandskoder eller inkrementelt målesystem) og den sikre Faktiske position (lagret værdi + kørselsstrækningen) større end referencetolerancen (p9544). I dette tilfælde fjernes brugergodkendelsen.

1004:

Plausibilitetsfejl ved brugergodkendelse.

1. Setting genstartes, hvis brugergodkendelsen allerede er fastlagt. I dette tilfælde fjernes brugergodkendelsen.
2. Brugergodkendelsen fastlægges, selv om aksen endnu ikke var referenceret.

1005:

- Ved sikre bevægelsesovervågninger encoderløs: Impulser allerede slettet ved teststop-aktivering.

- Ved sikre bevægelsesovervågninger med encoder: STO allerede aktiv ved teststop valget.

1011: Godkendelsesteststatus mellem overvågningskanalerne ikke ens.

1012: Plausibilitetsbrud af faktisk værdi fra encoder.

1014: Fejl ved synkronisering af SGA for funktionen "Sikker knast"

1015: Gearsift (bit 27 i PROFIsafe-telegrammet) varer mere end 2 min.

1020: Svigt i den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalerne.

1021: Svigt i den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalen og Sensor Module.

1022: Reaktionsfejl for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 1.

1023: Fejl under aktiveringstest i DRIVE-CLiQ-encoder.

1024: Reaktionsfejl for HTL/TTL-encoder.

1032: Reaktionsfejl for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 2.

1033: Fejl under offsetkontrollen mellem POS1 og POS2 for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 1.

1034: Fejl under offsetkontrollen mellem POS1 og POS2 for DRIVE-CLiQ-encoder overvågningskanal 2.

1035: Offset mellem POS1 og POS2 for DRIVE-CLiQ-encoderen på en af overvågningskanalerne har ændret sig siden sidste idriftsættelse.

1039: Overløb ved positionsberegning.

1041: Strømsummen er for lav (encoderløs).

1042: Plausibilitetsfejl strøm/spænding.

1043: For mange accelerationer.

1044: Plausibilitetsfejl faktiske strømværdier.

5000 ... 5140:

PROFIsafe-meldingsværdier.

Ved disse meldingsværdier overføres failsafe-styresignaler (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

Der opstod en intern softwarefejl (kun til Siemens-intern fejldiagnose).

5012: Fejl under initialiseringen af PROFIsafe-driveren.

5013: Initialiseringens resultat er ikke ens på de to controllers.

5022: Fejl under fortolkningen af F-parameteren. Værdierne for de overførte F-parametre svarer ikke til de forventede værdier i PROFIsafe-driveren.

5025: Resultatet af F-parametreringen er ikke ens på begge controllers.

5026: CRC-fejl ved F-parametrene. Den overførte CRC-værdi for F-parameteren svarer ikke til den værdi, der er beregnet i PST.

5065: Under modtagelsen af et PROFIsafe-telegram blev der fastslået en kommunikationsfejl.

5066: Under modtagelsen af et PROFIsafe-telegram blev der fastslået en tidsovervågningsfejl.

6000 ... 6166:

PROFIsafe-meldingsværdier (PROFIsafe-driver til PROFIBUS DP V1/V2 og PROFINET).

Ved disse meldingsværdier overføres failsafe-styresignaler (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne. Er "Stop B efter svigt af PROFIsafe-kommunikationen" (p9612) parametret, forsinkes overførslen af Failsafe-status.

Betydningen af enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-forstyrrelsen F01611.

7000: Differencen mellem den sikre position er større end den parametrede tolerance (p9542/p9342).

7001: Skaleringsværdien for den sikre position i 16-bit-visningen for lav (p9574/p9374)

7002: Takttæller for overførsel af sikker position i begge overvågningskanaler uens.

7003: Fejl ved levering af data for funktion "Synkron sikker position via PROFIsafe".

7004: PROFIsafe-takt ikke korrekt synkroniseret med DP-takt.

Se også: p9555, r9725

Afhjælpning:

Generelt gælder:

Kontroller, om overvågningstakterne i de to kanaler og aksetyperne er ens, og tilpas evt. Opstår fejlen stadig, kan en forøgelse af overvågningstakterne evt. hjælpe.

Re meldingsværdi = 0:

- Der blev ikke fastslået fejl i denne overvågningskanal. Kontroller fejlmeldingen i den anden overvågningskanal (ved MM: C30711).

Re meldingsværdi = 3:

Idriftsættelsesfase:

Encoderfortolkning ved den første eller anden kanal er ikke korrekt indstillet --> korriger encoderfortolkning. (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326)

Under drift:

Kontroller den mekaniske opbygning og encodersignalerne.

- Er reguleringen parametret med flankemodulation (p1802[x] = 9): Parametrer flankemodulationen til en registrering af aktuel værdi uden encoder (p9507.5 = p9307.5 = 1).

Re meldingsværdi = 4:

Kontroller, om overvågningstakterne i de to kanaler er ens, og tilpas evt. I forbindelse med fejlværdi 5 fra den anden overvågningskanal (ved MM: C30711) skal overvågningstakterne forøges.

Re meldingsværdi = 11...14:

- Grænseværdierne i p9534/p9334 eller p9535/p9335 er ikke ens eller indstillet for højt. Korriger værdierne.

Re meldingsværdi = 15 ... 30 und 90 ... 229:

- Knastpositionerne for funktion SCA i p9536/p9336, p9537/p9337 eller knasttolerancen p9540/p9340 er ikke ens. Korriger værdierne. Forøg knastakseltolerancen p9540/p9340.

Re meldingsværdi = 232:

- Forøg hysterese-tolerancen (p9547/p9347). Forhøj evt. filtreringen (p9545/p9345)

Til meldingsværdi 274, 275:

- Forhøj knasttolerancen p9540/p9340 og/eller forhøj positionstolerancen p9542/p9342.

Til meldingsværdi = 1 ... 999:

- Er meldingsværdien angivet under årsagen: Kontroller sammenligningen af parameteren på kryds, som meldingsværdien refererer til.

- Kopier Safety-parameteren.

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd),

- Opgrader Motor Module softwaren.

- Opgrader Control Unit softwaren.

- Korriger encoderfortolkningen. De faktiske værdier er ikke ens pga. mekaniske fejl (kileremme, kørsel til mekanisk begrænsning, slid og for snævert indstillet vindue, encoderfejl, ...).

OBS:

Ved SINAMICS firmware-version >= 4.7 forstørres CDC listen ved indstilling af p9567 > 0. Dette kan medføre fejl under en datasammenligning på kryds (vises med meldingsværdien >= 237) ved ikke kompatibel firmware-version på SINUMERIK. p9567 = 0 skal evt. indstilles eller SINUMERIKs firmware-version opgraderes.

Re meldingsværdi = 1000:

- Undersøg signalet, som hører til den sikkerhedsrelaterede indgang (kontaktproblemer).

Re meldingsværdi = 1001:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader Motor Module softwaren.

- Opgrader Control Unit softwaren.

Re meldingsværdi = 1002:

- Udfør en sikker kvittering, sæt brugergodkendelsen på begge overvågningskanaler på samme tid (inden for 4 sek.).

Re meldingsværdi = 1003:

- Kontroller aksemekanikken. Aksen er evt. blevet forskudt i frakoblet tilstand, og den sidste faktiske position, der blev gemt, svarer ikke længere til den nye faktiske position ved næste opstart.

- Forøg tolerancen for sammenligning af aktuel værdi under referencereringen (p9544).

Kontroller derefter de faktiske værdier, udfør POWER ON, og aktiver igen brugergodkendelsen.

Re meldingsværdi = 1004:

Ved 1. gælder: Udfør en sikker kvittering. Aktiver brugergodkendelsen.

Ved 2. gælder: Udfør en sikker kvittering. Aktiver først brugergodkendelsen, når aksen er referenceret.

Re meldingsværdi = 1005:

- Ved sikre bevægelsesovervågninger encoderløs: Kontroller betingelserne for impulsfrigivelse.
- Ved sikre bevægelsesovervågninger med encoder: Kontroller betingelserne for deaktivering af STO.

OBS:

Der skal generelt udføres et teststop ved impulsfrigivelse ved Power Module (uafhængigt af om encoderløs eller med encoder).

Re meldingsværdi = 1007:

- Kontroller PLC for korrekt driftstilstand (run-tilstand, basisprogram).

Re meldingsværdi = 1008:

- Kontroller, om der er indstillet forkerte eller overlappende adresseområder i SINUMERIK-maskinparameteren MD10393.

Re meldingsværdi = 1011:

- For diagnose, se parameter (r9571).

Re meldingsværdi = 1012:

- Opgrader Sensor Module firmware-versionen til en nyere version.
- Ved 1-encodersystemer, kontroller encoderparameteren for forskelle (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Ved 1-encodersystemer og 2-encodersystemer gælder: For at kunne kopiere encoderparameteren korrekt fra p04xx[1], skal p9700 = 46 og p9701 = 172 være indstillede.
- For DQI-encoderen gælder: Opgrader evt. Control Units firmware-version til en nyere version, som er frigivet til DQI-encoderen.
- Kontroller EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Udskift hardwaren.

Re meldingsværdi = 1014:

- Kontroller encoderens faktiske værdier. Øg eventuelt positionstolerancen (p9542) og/eller knasttolerancen (p9540).

Re meldingsværdi = 1020, 1021, 1024:

- Kontroller kommunikationsforbindelsen.
- Indstil eventuelt overvågningstakterne højere (p9500, p9511).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Udskift hardware.

Re meldingsværdi = 1033, 1034:

- Opgrader evt. Control Units firmware-version til en nyere version, som DQI-encoderen er frigivet til.

Re meldingsværdi = 1035, hvis en af Safety-encoderne er blevet udskiftet:

- Bekræft udskiftning af hardware (p9700 = 29, p9701 = 236 eller p9702 = 29).
- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller p0971 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").
- Kvitter fejlen (f.eks. binektorindgang p2103)

Re meldingsværdi 1039:

- Kontroller omregningsfaktorerne såsom spindelstigning eller gearfaktorer.

Re meldingsværdi = 1041:

- Kontroller om der er nok strøm i motoren (> r9785[0]).
- Reducer minimalstrømmen (p9588).
- Forhøj summen af p9783 ved synkronmotorer.
- Kontroller, om funktionen "reguleret drift med HF-signalinjektion" er aktiveret (p1750.5 = 1) og deaktiver evt.

Re meldingsværdi = 1042:

- Forhøj rampefunktionsgeneratorens rampe-op/rampe-ned tider (p1120/p1121).
- Kontroller, om strøm-/omdrejningstalreguleringen er korrekt indstillet (momentdannende/fejldannende strøm og aktuel omdrejningstalværdi må ikke variere).
- Reducer den nom. værdis dynamik.
- Kontroller strøm- og spændingssymmen, og indstil reguleringens adfærd således, at denne er større end 3% af omformerens mærkedata under drift eller i tilfælde af fejl.
- Forøg minimalstrømmen (p9588/p9388)

Re meldingsværdi = 1043:

- Forhøj spændingstolerancen (p9589).
 - Forhøj rampefunktionsgeneratorens rampe-op/rampe-ned tider (p1120/p1121).
 - Kontroller, om strøm-/omdrejningstalreguleringen er korrekt indstillet (momentdannende/fejldannende strøm og aktuell omdrejningstalværdi må ikke variere).
 - Reducer den nom. værdis dynamik.
- Re meldingsværdi = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.
 - Opgrader firmwaren til en nyere version.
 - Kontakt hotlinen.
 - Udskift Control Unit.
- Re meldingsværdi = 5012:
- Kontroller indstillingen af Control Units (p9610) og Motor Modules (p9810) PROFIsafe-adresse. PROFIsafe-adressen må ikke være 0 eller FFFF!
- Re meldingsværdi = 5013, 5025:
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontroller indstillingen af Control Units (p9610) og Motor Modules (p9810) PROFIsafe-adresse.
 - Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.
- Re meldingsværdi = 5022:
- Kontroller værdiernes indstilling for F-parameteren på PROFIsafe-slaven (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).
- Re meldingsværdi = 5026:
- Kontroller værdiernes indstilling for F-parameteren og den heraf beregnede F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slaven og opdater.
- Re meldingsværdi = 5065:
- Kontroller konfigurationen og kommunikationen på PROFIsafe-slaven (IbdNr/CRC).
 - Kontroller værdiens indstilling for F-parameteren F_WD_Time på PROFIsafe-slaven og forøg efter behov.
 - Kontroller, om der er fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl.
- Re meldingsværdi = 5066:
- Kontroller værdiens indstilling for F-parameteren F_WD_Time på PROFIsafe-slaven og forøg efter behov.
 - Fortolk diagnoseinformationen i F-host.
 - Kontroller PROFIsafe-forbindelsen.
- Re meldingsværdi = 6000 ... 6999:
- Se beskrivelsen af meldingsværdien for Safety-forstyrrelsen F01611.
- Re meldingsværdi = 7000:
- Forstør den parametrede tolerance (p9542/p9342).
 - Beregn den faktiske position for CU (r9713[0] samt den anden kanal r9713[1], og kontroller differencen for plausibilitet.
 - Reducer differencen for den faktiske position for CU (r9713[0] og den anden kanal r9713[1] ved et 2-encoders system.
- Re meldingsværdi = 7001:
- Forøg skaleringsværdien for en sikker position i 16-Bit visningen (p9574/p9374).
 - Reducer evt. tilkørselsområdet.
- Re meldingsværdi = 7002:
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontroller, om der er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør eventuelt en diagnose for de pågældende forstyrrelser.
- Denne melding kan kvitteres uden POWER ON som følger (sikker kvittering):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard AF-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
 - Maskinens panel.

Re meldingsværdi `7003, 7004:

- Øg eventuelt tidsindstillinger for Tdp, Ti og To eller forhøj overvågningstakten p9500 (regel $Tdp = 2 \times n \times p9500$, $n = 1, 2, 3, \dots$).

Se også: p9300, p9500

201712 **<Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Defekt i F-IO forarbejdning**

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Drevet har fastslået en forskel mellem parametrene eller resultaterne af F-IO-bearbejdningen under sammenligningen på kryds af de to overvågningskanaler og har udløst STOP F. En af overvågningerne fungerer ikke længere pålideligt, dvs. en sikker drift er ikke længere muligt.

Safety-meldingen C01711 med meldingsværdien 0 vises også under STOP F udløsningen.

Er mindst en overvågningsfunktion aktiv, udgives Safety-meldingen C01701 "SI Motion: STOP B udløst" efter udløbet af den parametrede tid.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

Nummeret på den parameter, der er sammenlignet på kryds, og som har medført meldingen.

- 1: SI Uoverensstemmelse overvågningstid indgange (p10002, p10102).
- 2: SI Kvittering af en intern hændelse indgangsklemme (p10006, p10106).
- 3: SI STO indgangsklemme (p10022, p10122).
- 4: SI SS1 indgangsklemme (p10023, p10123).
- 5: SI SS2 indgangsklemme (p10024, p10124).
- 6: SI SOS indgangsklemme (p10025, p10125).
- 7: SI SLS indgangsklemme (p10026, p10126).
- 8: SI SLS_Limit(1) indgangsklemme (p10027, p10127).
- 9: SI SLS_Limit(2) indgangsklemme (p10028, p10128).
- 10: SI Safe State signalvalg (p10039, p10139).
- 11 SI F-DI indgangsmodus (p10040, p10140).
- 12: SI F-DO 0 signalkilder (p10042, p10142).
- 13: Tilstand for de statisk inaktive signalkilder er ikke ens (p10006, p10022 ... p10031).
- 14: SI uoverensstemmelse overvågningstid udgange (p10002, p10102).
- 15: SI kvittering intern hændelse (p10006, p10106).
- 16: SI test sensor tilbagemelding valg testmodus for teststop (p10046, p10146, p10047, p10147) .
- 17: SI Ventetid for teststop til DO'er (p10001).
- 18 ... 25: SI test sensor tilbagemelding (p10046, p10146, p10047, p10147). Forventning om internt tilbagelæsningssignal, dannet af den valgte teststopmodus.
- 26 ... 33: SI test sensor tilbagemelding (p10046, p10146, p10047, p10147). Forventning om eksternt tilbagelæsningssignal, dannet af den valgte teststopmodus.
- 34 ... 41: SI test sensor tilbagemelding (p10046, p10146, p10047, p10147). Forventning om et andet tilbagelæsningssignal, dannet af den valgte teststopmodus.
- 42: Intern parameter til bearbejdning af det andet interne tilbagelæsningssignal, dannet af den valgte teststopmodus (p10047, p10147).
- 43: Intern parameter til bearbejdning af det interne tilbagelæsningssignal, dannet af den valgte teststopmodus (p10047, p10147).
- 44: Intern parameter til bearbejdning af det eksterne tilbagelæsningssignal, dannet af den valgte teststopmodus (p10047, p10147).
- 45: Intern parameter til initialiseringstilstanden for teststopmodulet, afhængigt af teststopparametrene.
- 46: SI digitale indgange afprelningstid (p10017, p10117).
- 47: Valg F-DI til PROFIsafe (p10050, p10150).
- 48: Valg F-DI til PROFIsafe (p10006, p10022 ... p10031).
- 49: SI SDI positiv indgangsklemme (p10030, p10130).
- 50: SI SDI negativ indgangsklemme (p10031, p10131).
- 51: SI SLP indgangsklemme (p10032, p10132).
- 52: SI SLP Select indgangsklemme (p10033, p10133).
- 53: Intern parameter til frikørselslogik (p10009, p100109).
- 54: SI F-DI til frikørsel SLP (p10009, p100109).

Afhjælpning:

- Kontroller parameterindstillingen i de pågældende parametre, og korriger ved behov.
- Sørg for overensstemmelse ved at kopiere SI-data på den anden kanal og udfør derefter en godkendelsestest.
- Kontroller at overvågningstakterne i p9500 og p9300 er ens

Denne melding kan kvitteres uden POWER ON på følgende måde (sikker kvittering):

- Onboard F-DI (kun CU310-2)
- PROFIsafe.

Maskinens panel.
Se også: p9300, p9500

201714 **<Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Sikkert begrænset hastighed overskredet**

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet har bevæget sig hurtigere end angivet af hastighedsgrænseværdien (p9531). Drevet standses af den projekterede stopreaktion (p9563).
Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimal):
100: SLS1 overskredet.
200: SLS2 overskredet.
300: SLS3 overskredet.
400: SLS4 overskredet.
1000: Encoderfrekvensgrænse overskredet.

Afhjælpning:

- Kontroller køreprogrammet på styringen.
- Kontroller grænseværdierne for SLS, og tilpas efter behov (p9531).

Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (nur CU310-2).
- PROFIsafe
- Maskinens panel.

OBS:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed)
Se også: p9531, p9563

201715 **<Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Sikkert begrænset position overskredet**

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Aksen er kørt ud over en parametret position, som overvåges af funktionen "SLP".
Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):
10: SLP1 ikke overholdt.
20: SLP2 ikke overholdt.

Afhjælpning:

- Kontroller tilkørselsprogrammet på styringen.
- Kontroller og tilpas evt. grænserne for funktionen "SLP" (p9534, p9535).

Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering):

Forudsætning:

- Fravælg funktionen "SLP", og frikør akslen ind i det tilladte positionsområde.

Gennemfør en sikker kvittering via en af de følgende muligheder:

- Terminal Module 54F (TM54F)
- Onboard F-DI (nur CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (sikker begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikre software-yderstillinger)

Se også: p9534, p9535

201716 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Tolerancen ved funktionen "Sikker bevægelsesretning" blev overskredet. Drevet standses af den konfigurerede stopreaktion (p9566).

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

0: Tolerancen for funktionen "Sikker bevægelsesretning positiv" blev overskredet.

1: Tolerancen for funktionen "Sikker bevægelsesretning negativ" blev overskredet.

Afhjælpning:

- Kontroller tilkørselsprogrammet på styringen.
- Kontroller tolerancen for funktionen "SDI", og tilpas evt. (p9564).

Denne melding kan kvitteres uden POWER ON som følger (sikker kvittering):

Forudsætning:

- Deaktiver og aktiver så funktionen "SDI" igen.

Gennemfør en sikker kvittering via en af de følgende muligheder:

- Terminal Module 54F (TM54F).

- Onboard F-DI (kun CU310-2).

- PROFIsafe.

- Maskinens panel

OBS:

SDI: Safe Direction (sikker bevægelsesretning)

SI: Safety Integrated

Se også: p9564, p9565, p9566

201717 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): SLA begrænsning overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er overskredet en accelerationsgrænse ved funktionen "Sikkert begrænset acceleration". Drevet blev standset via den projekterede stopreaktion (p9579).

Afhjælpning:

- Kontroller køreprogrammet på styringen.
- Kontroller accelerationsgrænsen for funktionen "SLA", og tilpas den eventuelt (p9578).
- Udfør sikker kvittering

OBS:
 SI: Safety Integrated
 SLA: Safely-Limited Acceleration (sikkert begrænset acceleration)
 Se også: p9578, p9579

201730 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Referenceblok for dynamisk sikker begrænset hastighed ikke gyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Referencesværdi, der blev overført med PROFIsafe, er negativt.
 Et referencesvar anvendes til at danne en relateret hastighedsgrænseværdi på basis af referencestørrelsen "Hastighedsgrænseværdi SLS1" (p9531[0]).
 Drevet standses af en konfigureret stopreaktion (p9563[0]).
 Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):
 Krævet, ugyldig referenceblok.

Afhjælpning: I PROFIsafe-telegrammet korrigeres indgangsdata S_SLS_LIMIT_IST.
 Denne melding kan uden POWER ON kvitteres på følgende måde (sikker kvittering):
 - PROFIsafe.
 OBS:
 SI: Safety Integrated
 SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed)

201745 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Kontroller bremsemoment ved bremsetest

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON (MED DET SAMME)

Årsag: Med parameteren p2003 blev bremsemomentets normering for bremsetesten ændret.
 Der skal udføres en godkendelsestest igen til bremsetesten. Dermed kontrolleres det om bremsetesten stadig udføres med det korrekte bremsemoment.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Gentag godkendelsestesten for den sikre bremsetest, når bremsetesten anvendes.

Se også: p2003

201750 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Hardwarefejl sikker encoder

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Encoderen, der anvendes til de sikre bevægelsesovervågninger, medfører en hardwarefejl.
 Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):
 Encoder statusord 1, encoder statusord 2, som har medført meldingen.

Afhjælpning:

- Kontroller encoderens tilslutning.
- Udskift encoderen

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS vedrørende udskiftning af encoderen ved en fremmed motor:
 For at kvittere denne Safety-melding skal encoderens serienummer kopieres.
 Dette kan ske via p0440 = 1 eller p1990 = 1.

201751 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Effektivitetstest-fejl sikker encoder

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: DRIVE-CLiQ-encoderen, som anvendes til de sikre bevægelsesovervågninger, afgiver en fejl ved effektivitetstest.
 Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Kontroller encoderens tilslutning.
- Udskift encoderen

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

201752 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Referenceposition ikke gyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den overførte referenceposition er ikke gyldig
 Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):
 1: Direkte overtagelse af referenceposition (p9573=89) er ikke muligt.
 2: Overtagelse af referenceposition i bevægelsen er ikke mulig.

Afhjælpning:

- Løsn akse/encoder.
- Kvitter encoderfejl.
- Deaktiver gearskiftomstillingen.
- Frigiv funktionen "referencering via SCC" ved en referencering via Safety Control Channel (SCC) (p9501.27/9301.27).

Denne melding kan kvitteres som følger:

- Drevintegrerede bevægelsesovervågninger: Via Terminal Module 54F (TM54F) eller PROFIsafe

201780 <Stedsoplysninger>SBT Ved valg, er bremsen lukket

Meddelelsesværdi: Følgende bremsere er lukket: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Da bremsetesten blev valgt eller startet op, var ikke alle bremses åbne.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
 Bit 0 = 1:
 Den interne bremse er lukket.
 Bit 1 = 1:
 Den eksterne bremse er lukket (p10230.5, p10235.5, p10202).
 Bemærk:
 Alarmen meldes også, hvis der ikke er konfigureret bremses i p10202.
 SBT: Safe Brake Test (sikker bremsetest)
 Se også: p10202, p10230, p10235

Afhjælpning: Åbn alle bremses, og genaktiver bremsetesten (p10230.0, p10235.0).

201781 <Stedsoplysninger>SBT Bremsens åbningstid overskredet

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den maksimale tid (11 sek.) til at åbne bremsen under bremsetesten blev overskredet.
 Mulige årsager:
 - Drevet skiftede til forstyrrelse under bremsetesten, og bremsen blev lukket af drevet.
 - Ved en ekstern bremse blev tilbagemeldingen "bremse lukket" meldt i for lang tid (p10230.5, p10235).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
 Bit 0 = 1:
 Den interne bremse kan ikke åbnes.
 Bit 1 = 1:
 Den eksterne bremse kan ikke åbnes.
 Bemærk:
 SBT: Safe Brake Test (sikker bremsetest)

Afhjælpning: - Udfør en sikker kvittering.
 - Genstart bremsetesten (p10230.1, p10235.1).
 Se også: p10230, p10235

201782 <Stedsoplysninger>SBT Bremsetest aktivering forkert

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

- Årsag:** Bremsetesten blev afbrudt pga. forkert aktivering.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
 Alarmværdi 0:
 Bremsetesten blev afbrudt pga. en fejl (bremseåbningstiden eller bremselukketiden overskredet).
 Bit 0:
 Den sikre bremsetest blev afbrudt af en nulstilling af bremsetestvalget.
 Bit 1:
 Den sikre bremsetest blev afbrudt af en nulstilling af bremseteststarten.
 Bit 2:
 Bremsen, som er blevet valgt i starten af bremsetesten, er ikke konfigureret i p10202.
 Når bremsetesten starter op af teststopvalg, er bremse 1 ikke længere konfigureret som intern bremse.
 Der foreligger en konfigurationsfejl i bremsetesten. I dette tilfælde udgives også en Alarm A01785.
 Bemærk:
 SBT: Safe Brake Test (sikker bremsetest)
 Se også: p10202
- Afhjælpning:**
- Kontroller bremsetestens parametring (p10202).
 - Kontroller, om alarmeren A01785 er aktiveret, analyser den evt.
 - Udfør en sikker kvittering.
 - Genstart evt. bremsetesten.

201783 <Stedsoplysninger> SBT bremsens lukketid overskredet

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den maksimale tid (11 sek.) til at lukke bremsen under bremsetesten blev overskredet.

Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):

Bit 0 = 1:

Den interne bremse kunne ikke lukkes.

Bit 1 = 1:

Den eksterne bremse kunne ikke lukkes.

Bemærk:

SBT: Safe Brake Test (sikker bremsetest)

- Afhjælpning:**
- Kontroller under den eksterne bremses anvendelse, at tilbagemeldingssignalet "bremse lukket" er koblet korrekt med bremsetestens styreord (p10230.5, p10235.5).
 - Anvendes en intern bremse med en ekstern tilbagemelding skal det kontrolleres, om tilbagemeldingssignalet kobler korrekt med den udvidede bremseaktivering.
 - Udfør en sikker kvittering.
 - Genstart bremsetesten (p10230.1, p10235.1).

201784 <Stedsoplysninger> SBT Bremsetest afbrudt med fejl

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Den sikre bremsetest er afbrudt pga. en fejl.
	Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
	Bit 17 = 1: Fejl i forløb af bremsetesten (årsag se bit 0 ... 10).
	Bit 18 = 1: Den interne bremse er lukket. Den skal være åbnet under testen af den eksterne bremse (p10202).
	Bit 19 = 1: Den eksterne bremse er lukket. Den skal være åbnet under testen af den interne bremse (p10202).
	Bit 20 = 1: Ikke alle bremsere er åbnet (p10202).
	Bit 21 = 1: Aksepositionen under bremsetesten ugyldig pga. en parkerende akse.
	Bit 22 = 1: Intern softwarefejl.
	Bit 23 = 1: Aksens tilladte positionsområde ved lukket bremse er overskredet (p10212/p10222).
	Bit 24 = 1: Det testede interne bremse er blevet åbnet under den aktive bremsetest.
	Bit 25 = 1: Den testede eksterne bremse er åbnet under den aktive bremsetest.
	Bit 26 = 1: Under den aktive bremsetest har testmomentet forladt sit tolerancebånd (20 %).
	Årsag til alarmværdi bit 17:
	Bit 0 = 1: Drift ikke frigivet ved aktivering af bremsetesten (r0899.2 = 0).
	Bit 1 = 1: Der er opstået en ekstern fejl (f.eks. den startede bremsetest afbrydes af brugeren).
	Bit 2 = 1: En bremse er lukket ved aktivering af bremsetesten.
	Bit 3 = 1: En bremse er lukket, når belastningsmomentet fastlægges.
	Bit 4 = 1: Der er opstået en fejl med stopreaktionen (f.eks. AUS1, AUS2, AUS3) eller impulsfrigivelsen annulleres (f.eks. STO er aktiveret eller driften er ikke længere frigivet).
	Bit 5 = 1: Aksens nominelle omdrejningstal er for høj ved aktivering af bremsetesten.
	Bit 6 = 1: Aksens nominelle omdrejningstal (r0063) er for højt (f.eks. bremsen holder ikke under bremsetesten).
	Bit 7 = 1: Forkert modus af iomdrejningstalregulator (f.eks. omdrejningstalregulering uden encoder eller U/f-drift).
	Bit 8 = 1: Regulering ikke frigivet eller funktionsgenerator aktiv
	Bit 9 = 1: Reguleringen skifter ikke til bremsetest (f.eks. fordi der ikke er parametret en FI-omdrejningstalregulering).
	Bit 10 = 1: Momentgrænse nået (r1407.7, r1408.8).
	OBS:
	SBT: Safe Brake Test (sikker bremsetest)
Afhjælpning:	- Afhjælp årsagen til fejlen.
	- Udfør en sikker kvittering.
	- Genstart evt. bremsetesten.
	Re Bit 17 = 1 med Bit 6 = 1 eller Bit 23 = 1:
	Er motorholdebremssens (p1217) bremselukketid indstillet for lavt, lukkes bremsen for sent, når bremsetesten startes op. Bremselukketiden skal tilpasses (p1217).

201785 <Stedsoplysninger>SBT Bremsetest konfigurationsfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Fejl ved parametring af bremsetest. Bremsetesten kan i denne konfiguration ikke fejlfrit eller slet ikke startes. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Der er ikke frigivet bevægelsesovervågningsfunktioner. 2: Der er konfigureret to interne bremser (p10202). 4: Der er ikke konfigureret bremser (p10202). 8: Bremsetesten er konfigureret for eb intern bremse, men den sikre bremseaktivering er ikke frigivet (p9602/p9802). (OBS: Fra V5.1 er SBT uden SBC også tilladt for den interne bremse.) 16: Den sikre bremsetest og Safety uden encoder er frigivet samtidigt (p9306/p9506). Dette er ikke tilladt. 32: Den sikre bremsetest og vektor U/f-styringen er ikke frigivet. Den sikre bremsetest er ikke mulig i denne reguleringstype. OBS: SBT: Safe Brake Test (sikker bremsetest)
Afhjælpning:	Kontroller bremsetestens parametring.

201786 <Stedsoplysninger>SCC Signalkilde ændret

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Signalkilden i p10235 eller p10250 blev ændret.
Den nye signalkilde gælder med det samme.

Bemærk:

SCC: Safety Control Channel

Se også: p10235, p10250

Afhjælpning: Kvitter fejl.

201787 <Stedsoplysninger>SBT motortype forskellig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Motortypen, der er indstillet for den sikre bremsetest (p10204), svarer ikke til den motortype, der er indstillet med funktionsmodulet (r0108.12).

Afhjælpning: Tilpas den motortype, der er indstillet for den sikre bremsetest.

OBS:

Kontroller alle parametre for bremsetesten, hvis enhed afhænger af motortypen.

Se også: p10204, p10209

201788 <Stedsoplysninger>SI: Automatisk teststop venter på STO-fravalg via bevægelsesovervågninger.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Det automatiske teststop (tvunget dynamisering) kunne endnu ikke udføres efter opstart.

Mulige årsager:

- Funktionen STO er aktiveret via sikre bevægelsesovervågninger.
- Der foreligger en Safety-melding, der har udløst STO.

OBS:

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment)

Afhjælpning: - Deaktiver STO via Safety Extended Functions.

Afhjælp årsagen til de aktive Safety-meldinger, og kvitter fejlen.

OBS:

Efter at fejlen er afhjulpet, udføres det automatiske teststop.

201789 <Stedsoplysninger>SI: Automatisk teststop og bremsetest ved teststop-aktivering ikke tilladt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Parametreringen af det automatiske teststop (p9507.6/p9307.6) og bremsetesten ved et teststopaktivering (p10203 = 2) er ikke tilladt.

Teststoppet udføres ikke automatisk under opstarten.

Afhjælpning: - Korriger parametreringen.

- Indstil parameteren p10203 ulig 2, eller deaktiver det automatiske teststop.

OBS:

For at udføre det automatiske teststop skal der udføres en varmstart eller POWER ON.

201794 <Stedsoplysninger>SI Motion: Kontroller moduloværdi ved sikker position via PROFIsafe

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Moduloværdiens parametrering ved sikker position via PROFIsafe (p9505) kan medføre et spring i den faktiske positionsværdi ved overløb af det viste område.

Område, der kan vises:

- 32-bit værdi: +/-2048 omdrejninger
- 16-bit værdi: +/-2048 omdrejninger (afhængigt af p9574)

Afhjælpning: Korriger parametreringen.

Sæt p9505 lig med 2^n omdrejninger og lig med hele omdrejninger (altså multiplum af 360 °).

OBS:

Denne alarm kan skjules, hvis den faktiske positionsværdis eventuelle spring for den pågældende applikation kan tolereres eller ikke er et problem, hvis for eksempel det parametrede modulo-område passer "næsten heltals" i området på +/-2048 omdrejninger, der kan vises.

For at ændre alarmens parametrering til "NO REPORT" må den ikke være aktiv p.t. Dermed er den følgende sekvens nødvendigt til omparametreringen:

- Korriger p9505 til " 2^n ".
- Omparametrer alarm ved hjælp af p2118 og p2119.
- Indstil igen p9505 til den ønskede værdi.

201795 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Ventetid udløbet efter at den sikre impulsledning er forladt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

- Årsag:** En encoderløs registrering af faktisk værdi for de udvidede funktioner uden valg kunne ikke aktiveres inden for en ventetid på 5 sekunder, efter at den sikre impulsledning blev forladt.
Der blev igen skiftet til tilstanden "sikker impulsledning".
- Afhjælpning:**
- Kontroller de manglende frigivelser, som forhindrer at drevreguleringen sættes i drift (r0046).
 - Analyser og afhjælp evt. aktive fejlmeldinger fra registreringen af aktuell værdi encoderløs.

201796 <Stedsoplysninger>SI P1 (CU): Vent på kommunikation

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Drevet venter på, at kommunikationen oprettes til udførelse af sikre funktioner.

OBS:

I denne tilstand er STO aktiv.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1: Vent på kommunikationens oprettelse med SINUMERIK.

2: Vent på kommunikationens oprettelse med TM54F.

3: Vent på kommunikationens oprettelse med PROFIsafe F-host.

Afhjælpning: Nulstilles meldingen ikke efter et stykke tid, skal følgende kontrolarbejder udføres afhængigt af kommunikationen:

Ved kommunikation med SINUMERIK gælder:

- Kontroller og afhjælp yderligere aktive meldinger til PROFIBUS-kommunikationen.
- Kontroller om aksernes tilordning er korrekt på den overordnede styring til drevene i drevapparatet.
- Kontroller og konfigurer frigivelsen af sikre bevægelsesovervågningsfunktioner til den korresponderende akse på den overordnede styring.

Ved en kommunikation med TM54F gælder:

- Kontroller og afhjælp yderligere aktive meldinger til DRIVE-CLiQ-kommunikationen med TM54F.
- Kontroller indstillingen i p10010. Alle drevobjektet, der er styret af TM54F, skal være opstillet.

Ved kommunikation med PROFIsafe H-host gælder:

- Analyser yderligere aktive meldinger til PROFIsafe-kommunikationen.
- Kontroller F-hostens driftstilstand.
- Kontroller kommunikationsforbindelsen til F-host.
- Kontroller kommunikationsforbindelsen til Motor Module/Hydraulic Module. Det skal sikres, at Motor Module/Hydraulic Module er tilsluttet, når Control Unit starter op, og senest aktiveres med Control Unit. I modsat fald skal der udføres en POWER ON for Control Unit, hvis Motor Module/Hydraulic Module sættes i eller tændes på et senere tidspunkt.

OBS:

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment)

Se også: p9601, p9801, p10010

201797 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Akse ikke sikkert referenceret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Stilstandspositionen der er lagret før nedlukningen svarer ikke til den faktiske position ved opstarten.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt)

1: Akse ikke sikkert referenceret.

2: Brugergodkendelse mangler.

Afhjælpning: En sikker automatisk referencering er ikke muligt, derfor skal brugeren udføre en brugergodkendelse for den nye position med softkeyen. Dermed er denne position markeret som sikker.

OBS:

SI: Safety Integrated

201798 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Teststop for bevægelsesovervågninger kører**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Aktuelt udføres tvungen dynamisering (teststop) for de sikre bevægelsesovervågningsfunktioner.**Afhjælpning:** Ingen nødvendig.
Meldingen annulleres automatisk når teststoppet afsluttes.

OBS:

SI: Safety integrated

201799 <Stedsoplysninger>SI Motion P1 (CU): Godkendelsestestmodus aktiv**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Godkendelsestestmodus er aktiv.

Dette betyder:

- Begrænsningen af den nom. hastighed er deaktiveret (r9733).

- Standard grænseafbrydere er deaktiveret under godkendelsestesten af funktionen SLP (SE) (ved EPOS intern, ellers med r10234).

- Ved sikkerhedsfunktioner med SINUMERIK gælder: POWER ON-meldingerne for de sikre bevægelsesovervågningsfunktioner kan kvitteres under en kvitteringsmulighederne med tasten RESET på den overordnede styring.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Meldingen nulstilles når godkendelsestestmodusen forlades.

OBS:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (sikker begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikre software-yderstillinger)

201800 <Stedsoplysninger>DRIVE-CLiQ: Hardware/konfiguration forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Der er opstået en fejl ved DRIVE-CLiQ-forbindelsen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

100 ... 107:

Kommunikationen via DRIVE-CLiQ-bøsningen X100 ... X107 er ikke skiftet til cyklisk drift. Årsagen kan være en forkert oprettelse eller en konfiguration, som medfører en ugyldig bustiming.

10:

DRIVE-CLiQ-forbindelsen afsluttes. Årsagen kan f.eks. være at DRIVE-CLiQ-ledningen trækkes af Control Unit eller en kortslutning ved motorer med DRIVE-CLiQ. Denne fejl kan først kvitteres ved en cyklisk kommunikation.

11:

Gentagen fejl ved forbindelsesregistreringen. Denne fejl kan først kvitteres ved en cyklisk kommunikation.

12:

En forbindelse blev registreret men udskiftningen af deltagerregistreringen fungerer ikke. Årsagen er højst sandsynlig en defekt komponent. Denne fejl kan først kvitteres ved en cyklisk kommunikation.

- Afhjælpning:**
- Re fejlsværdi = 100 ... 107:
 - Kontroller om firmware-versionen i DRIVE-CLiQ-komponenter er den samme.
 - Undgå for lange topologier ved korte strømregulatorakter.
 - Re fejlsværdi = 10:
 - Kontroller DRIVE-CLiQ-ledningerne på Control Unit.
 - Afhjælp en eventuel kortslutning ved motorer med DRIVE-CLiQ.
 - Udfør en POWER ON.
 - Re fejlsværdi = 11:
 - Kontroller for EMC korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Re fejlsværdi = 12:
 - Udskift pågældende komponent.

201839 <Stedsoplysninger>DRIVE-CLiQ-Diagnose: Ledningsfejl til komponent

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejltælleren (r9936[0...199]) for overvågningen af DRIVE-CLiQ forbindelserne/ledningerne er øget.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt)
 Komponentnummer.
 Bemærk:
 Komponentnummeret angiver komponenten, hvis tilledning mod Control Unit er forstyrret.
 Alarmen forsvinder automatisk efter 5 sekunder, hvis der ikke opstår en anden overførselsfejl.
 Se også: r9936

- Afhjælpning:**
- Kontroller den pågældende DRIVE-CLiQ-ledning.
 - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

201840 <Stedsoplysninger>SMI: Komponent uden motordata fundet

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev fundet et SMI/DQI uden motordata (f. eks. SMI udskiftet som resrevedel).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 Komponentnummer fra programmeret topologi.

- Afhjælpning:**
1. Genindlæs SMI/DQI-dataene fra back-up (p4690, p4691).
 2. Udfør POWER ON for denne komponent (sluk/tænd).
- OBS:
 DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
 SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
 Se også: p4690, p4691

201900 <Stedsoplysninger>PB/PN: Fejl i konfigurationstelegram

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

- Årsag:** En controller forsøger at opbygge en forbindelse med et konfigurationstelegram, der har en fejl.
- Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
- 1:
Forbindelse oprettet til flere drevobjekter end konfigureret i apparatet. Drevobjekter til procesdataudveksling og deres rækkefølge fastlægges i p0978.
- 2:
For mange PZD-dataord til output eller input til et drevobjekt. Antallet af de mulige PZD for et drevobjekt defineres af antal indekser i r2050/p2051.
- 3:
Ulige antal bytes for input eller output.
- 4:
Indstillingsdata for synkroniseringen akcepteres ikke. Yderligere information se A01902.
- 211:
Ukendt parametreringsblok.
- 223:
Taktsynkronisering for det PZD interface, der er indstillet i p8815[0], er ikke tilladt.
Der drives mere end en PZD interface taktsynkront.
- 253:
PN Shared Device: Ugyldig blandet konfiguration af PROFIsafe og PZD.
- 254:
PN Shared Device: Ugyldig dobbelt tildeling af et slot/subslot.
- 255:
PN: Konfigureret og eksisterende drevobjekt svarer ikke til hinanden.
- 256:
PN: Konfigureret telegram kan ikke indstilles.
- 500:
Ugyldig PROFIsafe konfiguration for det interface, der er indstillet i p8815[1].
Der drives mere end et PZD interface med PROFIsafe.
- 501:
PROFIsafe parameter forkert (f.eks. F_Dest).
- 502:
PROFIsafe telegrammet passer ikke.
- 503:
PROFIsafe forbindelsen afvises, så længe der ikke er en taktsynkron forbindelse (p8969).
Yderligere værdier:
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Kontroller busprojektering på master- og slavesiden.
 Re alarmværdi = 1, 2:
 - Kontroller listen over drevobjekter med procesdataudveksling (p0978).
 OBS:
 Med p0978[x] = 0 udelukkes alle drevobjekter, der følger på listen fra procesdataudvekslingen.
 Re alarmværdi) 2:
 Kontroller antal dataord til output og input til et drevobjekt.
 Re alarmværdi = 211:
 - Opret offline-version <= online-version.
 Re alarmværdi = 223, 500:
 - Kontroller indstillingen i p8839 og p8815.
 - Kontroller for isatte, men ikke konfigurerede CBE20.
 - Kontroller, om kun et PZD interface drives cyklussynkront eller med PROFIsafe.
 Re alarmværdi = 255:
 - Kontroller de konfigurerede drevobjekter.
 Re alarmværdi = 256:
 Kontroller det indstillede telegram
 Re alarmværdi = 501:
 - Kontroller indstillet PROFIsafe adressen (p9610).
 Re alarmværdi = 502:
 - Kontroller indstillet PROFIsafe-telegram (p60022, p9611).

201902 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkron drift parametring ugyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Parametringen til den taktsynkrone drift er ikke tilladt.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt)

0: Buscyklustid Tdp < 0.5 ms.

1: Buscyklustid Tdp > 32 ms.

2: Buscyklustid Tdp er intet heltalsmultiplum af strømregulatorens samplingstid.

3: Tidspunkt for registrering af aktuel værdi Ti > buscyklustid Tdp eller Ti = 0.

4: : Tidspunkt for registrering af aktuel værdi Ti er intet heltalsmultiplum af strømregulatorens samplingstid.

5: : Tidspunkt for overtagelse af sat værdi To >= buscyklustid Tdp eller To = 0.

6: Tidspunkt for overtagelse af sat værdi To er intet heltalsmultiplum af strømregulatorens samplingstid.

7: Master applikationscyklustid Tmapc er intet heltalsmultiplum af drejestrømsregulatorens samplingstid.

8: Busreserve buscyklustid Tdp - Data Exchange tid Tdx er mindre end to strømregulatorers samplingstid.

10: Tidspunkt for overtagelse af sat værdi To <= Data Exchange tid Tdx + strømregulatorens samplingstid.

11: Master applikationscyklustid Tmapc > 14 x Tdp eller Tmapc = 0.

12: PLL-tolerancevindue Tpl_w > Tpl_w_max.

13: Buscyklustid Tdp intet multiplum af alle basistakter p0110[x].

16: For COMM BOARD er tidspunktet for registrering af aktuel værdi Ti mindre end to strømregulatorers samplingstid.

Afhjælpning: - Tilpas parametringstelegram.

- Tilpas strøm- eller omdrejningstalregulatorens samplingstid.

Re alarmværdi = 10:

- Reducer Tdx via færre busdeltagere eller kortere telegrammer.

Henvielse:

PB: PROFIBUS

PN: PROFINET

201903	<Stedsoplysninger>COMM INT: Modtagekonfigurationsdata ugyldige
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Modtagekonfigurationsdataene blev ikke accepteret af drevapparatet. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Returværdi for kontrollen af modtagekonfigurationsdataene. 1: Forbindelsesoprettelse til flere drevobjekter end projekteret i apparatet. Drevobjekterne til procesdataudvekslingen og rækkefølgen fastlægges i p0978. 2: For mange PZD-dataord for output eller input til et drevobjekt. Antallet af de mulige PZD for et drevobjekt defineres af antal indekser i r2050/p2051. 3: Ulige byteantal til input eller output. 4: Indstillingsdata til synkroniseringen ikke accepteret. Yderligere informationer, se A01902. 5: Drev endnu ikke i cyklisk drift. 501: PROFIsafe parameter forkert (f.eks. F_Dest). Yderligere værdier: Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	Kontroller modtagekonfigurationsdata. Re alarmværdi = 1, 2: Kontroller listen over drevobjekter med procesdataudvekslingen (p0978). Med p0978[x] = 0 udelukkes alle drevobjekter fra listen fra procesdatatransferen. Re alarmværdi = 2: Kontrol af antal dataord for output og input til et drevobjekt. Re alarmværdi = 501: Kontroller den indstillede PROFIsafe adresse (p9610).
201910	<Stedsoplysninger>Fieldbus: Nom. værdi timeout
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Modtagelsen af nominelle værdier fra fieldbus-interfacet (onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) er afbrudt. - Busforbindelsen er afbrudt. - Controlleren er koblet fra. - Controlleren er sat i tilstanden STOP. Se også: p2040
Afhjælpning:	Genopret busforbindelsen, og sæt controlleren i tilstand RUN. Henvielse til PROFIBUS slave-redundancy: Ved drift på en Y-link skal sikres, at der i slave-parameterindstilling er indstillet "DP-alarm-mode = DPV1".
201911	<Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkron drift taktsvigt
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	Infeed: FRA1 Servo: FRA1 (FRA3) Hla: FRA1 (FRA3)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	Global-control-telegrammet til synkronisering af takterne fungerer - i cyklisk drift - for flere DP-takter efter hinanden ikke eller flere DP-takter efter hinanden har ikke overholdt tidsrasteren der er fastlagt med parametringstelegrammet (se buscyklustid Tdp og Tpllw).
Afhjælpning:	- Kontroller busfysik (ledning, stik, slutmodstand, afskærmning osv.). - Kontroller om kommunikationen blev afbrudt et øjeblik eller permanent. - Kontroller controlleren for belastning (f.eks. buscyklustid Tdp indstillet for kort). PB: PROFIBUS PN: PROFINET

201912 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkron drift reaktionssvigt
Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: FRA1
 Servo: FRA1 (FRA3)
 Hla: FRA1 (FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Det maksimalt tilladte antal reaktionsfejl i controlleren (taktsynkron drift) blev overskredet i cyklisk drift.

Afhjælpning:

- Kontroller busfysik (ledninger, stik, slutmodstand, afskærmning, osv.).
- Korrigér trådføringen på controller-reaktionen (p2045).
- Kontroller om reaktionen fra controlleren afgives korrekt (f.eks. opret trace med STW2.12 ... STW2.15 og triggersignal ZSW1.3).
- Kontroller gyldig fejlrate for telegrammerne (p0925).
- Kontroller bus eller controller for belastning (f.eks. buscyklustid Tdp er indstillet for kort).

 OBS:
 PB: PROFIBUS
 PN: PROFINET

201913 <Stedsoplysninger>COMM INT: Overvågningstid reaktion udløbet
Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:

Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)
 Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:

Reaktionstællerens overvågningstid er udløbet.
 Drevets forbindelse til overordnet styring (SIMOTION, SINUMERIK) er afbrudt af følgende årsager:

- Styringen blev nulstillet.
- Datatransferen til styringen blev afbrudt.

Afhjælpning:

- Afvent styringens genopstart.
- Genopret datatransferen til styringen.

201914 <Stedsoplysninger>COMM INT: Overvågningstid konfiguraion udløbet
Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion:

Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
 Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)
 Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Overvågningstiden for konfigurationen er udløbet.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
0: Overførslen af sendekonfigurationsdataene er overskredet tidsmæssigt.
1: Overførslen af modtagekonfigurationsdataene er overskredet tidsmæssigt.

Afhjælpning:

- Kvitter aktive fejl.
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support

201915 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkron drift reaktionssvigt drevobjekt 1

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Gruppevisning til problemer med masterens reaktion (taktsynkron drift) på drevobjekt 1 (Control Unit).
Synkroniteten med masteren går tabt ved en central udmåling.

Afhjælpning:

OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201920 <Stedsoplysninger>PROFIBUS: Afbrydelse cyklisk forbindelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den cykliske forbindelse til PROFIBUS-masteren er afbrudt.

Afhjælpning: Opret PROFIBUS-forbindelsen, og aktiver PROFIBUS-masteren med cyklisk drift.

OBS:
Er der ingen kommunikation til en overordnet styring, bør der indstilles p2030 = 0 for at undertrykke denne melding.
Se også: p2030

201921 <Stedsoplysninger>PROFIBUS: Modtag nominelle værdier efter To

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Udgangsdataene for PROFIBUS-masteren (nominelle værdier) modtages på et forkert tidspunkt inden for PROFIBUS-takten.

Afhjælpning:

- Kontroller busprojektering.
- Kontroller parameter til taktsynkronisering (sørg for To > Tdx).

OBS:
To: Tidspunkt for overtagelse af nominel værdi
Tdx: Data Exchange tid

201930 <Stedsoplysninger>PB/PN: Strømregulatorens samplingstid ikke taktsynkron

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Strømregulatorens samplingstid for alle drev skal indstilles ens under en taktsynkron drift.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Drevobjektets nummer med afvigende strømregulatorens samplingstid.

Afhjælpning: Indstil strømreguleringens samplingstid ens (p0115[0]).
OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Se også: p0115

201931 <Stedsoplysninger>PB/PN: Hastighedsregulatorens samplingstid ikke taktsynkron

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Omdrejningstalregulatorens samplingstid for alle drev under en taktsynkron drift skal indstilles ens.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Drevobjektets nummer med omdrejningstalregulatorens afvigende samplingstid.

Afhjælpning: Indstil hastighedsreguleringens samplingstid ens (p0115[1]).
OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Se også: p0115

201932 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkronisering mangler ved DSC

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er ingen taktsynkronisering eller taktsynkron reaktion og DSC er aktiveret.
OBS:
DSC: Dynamic Servo Control
Se også: p0922, r0922, p1190, p1191

Afhjælpning: Indstil taktsynkronisering med busprojekteringen og overfør taktsynkron reaktion.
Se også: r2064

201940 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkronisering ikke nået

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Bussen er i tilstanden dataudveksling (data exchange) og med parametringstelegrammet blev der valgt en taktsynkron drift. Synkroniseringen for takten fra masteren kunne ikke udføres.
- Masteren sender intet isokront global-control-telegram, selv om den taktsynkron drift blev valgt med busprojekteringen.
- Masteren anvender en anden isokron DP-takt end overført i parametringstelegrammet til slave.
- Mindst et drevobjekt (også dem, der ikke styres af PROFIBUS-/PROFINET) har impulsfrigivelse.

Afhjælpning:

- Kontroller masterapplikation og busprojektering.
- Kontroller konsistensen mellem taktindgang ved slaveprojektering og taktindstilling på master.
- Kontroller at ingen drevobjekter har impulsfrigivelse. Frigiv først impulserne efter en synkronisering af PROFIBUS-/PROFINET-drevene.

OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsignal mangler ved busoprettelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Bussen er i tilstanden dataudveksling (data exchange) og via parametringstelegrammet blev der valgt en taktsynkron drift. Global-control-telegrammet for synkroniteten modtages ikke.

Afhjælpning: Kontroller masterapplikation og busprojektering.

OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Stedsoplysninger>PB/PN: Fejl i taktsignal ved busoprettelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Bussen er i tilstanden dataudveksling (data exchange) og via parametringstelegrammet blev der valgt en taktsynkron drift. Global-control-telegrammet for synkroniteten modtages uregelmæssigt.

- Masteren udsender et uregelmæssigt global-control-telegram.
- Masteren anvender en anden isokron DP-takt end overført i parametringstelegrammet til slave.

Afhjælpning: - Kontroller masterapplikation og busprojektering.

- Kontroller konsistensen mellem taktindgang ved slaveprojektering og taktindstilling på master.
OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <Stedsoplysninger>PB/PN: Reaktionssynkronitet ikke nået

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Bussen er i tilstanden dataudveksling (data exchange) og via parametringstelegrammet blev der valgt en taktsynkron drift. Synkroniseringen til master-reaktionen (STW2.12 ... STW2.15) kunne endnu ikke udføres, da reaktionen blev ændret i forhold til projekteret tidsraster Tmapc.

Afhjælpning: - Sørg for, at masteren inkrementerer reaktionen korrekt i master-applikationstakten Tmapc.

- Korriger trådføringen til master-reaktionen (p2045).

OBS:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201945 <Stedsoplysninger>PROFIBUS: Fejl i forbindelse til Publisher**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Forbindelsen til mindst en Publisher ved PROFIBUS peer-to-peer dataudveksling er forkert.

Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):

Bit 0 = 1: Publisher med adresse i r2077[0], fejl i forbindelse.

...

Bit 15 = 1: Publisher med adresse i r2077[15], fejl i forbindelse.

Afhjælpning: - Kontroller PROFIBUS ledninger.

- Udfør første idriftsættelse af Publisher med svigtet forbindelse.

201946 <Stedsoplysninger>PROFIBUS: Forbindelse til Publisher afbrudt**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)

Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** På dette drevobjekt er forbindelsen til mindst en publisher ved PROFIBUS peer-til peer dataudveksling i cyklisk drift afbrudt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0 = 1: Publisher med adresse i r2077[0], forbindelse afbrudt.

...

Bit 15 = 1: Publisher med adresse i r2077[15], forbindelse afbrudt.

Afhjælpning: - Kontroller PROFIBUS ledninger.

- Kontroller Publisher tilstanden med afbrudt forbindelse.

201950 <Stedsoplysninger>PB/PN: Taktsynkron drift synkronisation mislykkedes**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA1 (INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Synkroniseringen af den interne takt på global-control-telegrammet mislykkedes. Den interne takt har en uventet forskydning.**Afhjælpning:** Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

OBS:

PB: PROFIBUS

PN: PROFINET

201951 <Stedsoplysninger>CU SYNC: Synkronisering applikationscyklus mangler**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA2 (INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Drift af DRIVE-CLiQ-komponenter med forskellig applikationstakt på en DRIVE-CLiQ-bøsning kræver en synkronisation med Control Unit. Denne synkronisering mislykkedes.

Fejlsværdien (r0949, fortolkes decimalt)

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (tænd/sluk).
- Opgrader software på DRIVE-CLiQ-komponenter.
- Opgrader software på Control Unit.

OBS:
Ved eksisterende Controller Extension (f.eks. CX32, NX10) gælder:
Kontroller, om der er fejlmeldinger fra Controller Extension, og afhjælp evt. disse.

201952 <Stedsoplysninger>CU DRIVE-CLiQ: Synkronisering af komponenter ikke understøttet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den foreliggende systemkonfiguration kræver understøttelse fra synkroniseringen mellem basistakt, DRIVE-CLiQ-takt og applikationstakt via de tilsluttede DRIVE-CLiQ-komponenter.
Men ikke alle DRIVE-CLiQ-komponenter har den.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Komponentnummer for første forkerte DRIVE-CLiQ-komponent.

Afhjælpning: Opgrader firmware for komponenten der er angivet i fejlsværdien.
OBS:
Opgrader eventuelt yderligere komponenter i DRIVE-CLiQ-linien.

201953 <Stedsoplysninger>CU SYNC: Synkronisering ikke afsluttet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Efter at drevsystemet er opstartet blev der startet en synkronisering mellem basistakt, DRIVE-CLiQ-takt og applikationstakt som endnu ikke er afsluttet inden for tolerancetiden.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd/sluk).
Når der optræder en fejl efter at drevets samplingstider er ændret, skal samplingstiderne (p0115, p4099) ved et eksisterende Terminal Module 31 (TM31) indstilles som heltal i forhold til drevtakterne (p0115).

201954 <Stedsoplysninger>CU DRIVE-CLiQ: Synkronisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Synkroniseringen mellem basistakt, DRIVE-CLiQ-takt og applikationstakt blev startet og kunne ikke afsluttes korrekt (f.eks. efter tænd).
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

1. Afhjælp årsagen til eventuelle aktive DRIVE-CLiQ-fejl.
2. Start en ny synkronisering, f.eks. ved at:
 - Træk PROFIBUS-masteren af og sæt på igen.
 - Start PROFIBUS-master igen.
 - Sluk og tænd for Control Unit.
 - Udfør en Control Unit hardware reset (taster RESET, p0972).
 - Udfør parameterindlæsning med indlæsning af de lagrede parameter (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955	<Stedsoplysninger>CU DRIVE-CLiQ: Synkronisering DO ikke udført
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Efter at drevsystemet er opstartet blev der startet en synkronisering mellem basistakt, DRIVE-CLiQ-takt og applikationstakt som endnu ikke er afsluttet inden for tolerancetiden. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Kun til siemensintern fejldiagnose.
Afhjælpning:	Udfør en POWER ON for alle komponenter i DO (sluk/tænd).
201970	<Stedsoplysninger>CBE25: Cyklisk forbindelse afbrudt
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den cykliske forbindelse til PROFINET Controller er afbrudt
Afhjælpning:	Opret PROFINET-forbindelsen, og aktiver PROFINET controlleren med cyklisk drift.
201971	<Stedsoplysninger>CBE2x: Maksimalt antal controller overskredet
Meddelelsesværdi:	Info 1: %1, Info 2: %2
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	En controller har forsøgt at oprette en forbindelse til drevet, og overskrider dermed det tilladte antal PROFINET forbindelser. Alarmen forsvinder automatisk efter ca. 30 sekunder. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = info 2 Info 1 = 0: Antal RT forbindelser overskredet Info 1 > 0: Antal IRT forbindelser overskredet Info 2: Tilladt antal forbindelser
Afhjælpning:	Kontroller projektering af PROFINET Controller.
201979	<Stedsoplysninger>CBE2x: Intern fejl ved cyklisk dataoverførsel
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	De cykliske faktiske værdier og/eller nominelle værdier blev ikke overført rettidigt inden for de konfigurerede tidspunkter. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	Indstil T_io_input eller T_io_output korrekt.
201980	<Stedsoplysninger>PN: Cyklisk forbindelse afbrudt
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den cykliske forbindelse til PROFINET Controller er afbrudt
Afhjælpning: Opret PROFINET-forbindelsen, og aktiver PROFINET controlleren med cyklisk drift.

201981 <Stedsoplysninger>PN: Maksimalt antal controllers overskredet

Meddelelsesværdi: Info 1: %1, Info 2: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En controller har forsøgt at oprette en forbindelse til drevet, og overskrider dermed det tilladte antal PROFINET forbindelser. Alarmen forsvinder automatisk efter ca. 30 sekunder.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = info 2
Info 1 = 0: Antal RT forbindelser overskredet
Info 1 > 0: Antal IRT forbindelser overskredet
Info 2: Tilladt antal forbindelser

Afhjælpning: Kontroller projektering af PROFINET Controller.

201982 <Stedsoplysninger>PN: Anden controller mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der forventes forbindelser til to PROFINET controllere. Der findes dog kun forbindelsen til en PROFINET controller.
- Systemredundansen er aktiveret.

Afhjælpning: Kontroller projektering af PROFINET Controller.

201983 <Stedsoplysninger>PN: Systemredundans omstilling kører

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er projekteret funktionen "PROFINET systemredundans", og forbindelsen mellem Primary Controller og drivenheden er afbrudt. Backup Controlleren overtager drivenhedens styring.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Advarslen forsvinder efter omstillingen er udført.

201989 <Stedsoplysninger>PN: Intern fejl ved cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: De cykliske aktuelle værdier og/eller nominelle værdier blev ikke overført rettidigt inden for de konfigurerede tidspunkter.
Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Indstil T_io_input eller T_io_output korrekt.

201990 <Stedsoplysninger>USS: Fejl i PZD-konfiguration

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Konfiguration af procesdata (PZD) for USS-protokol indeholder fejl.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
2: PZD-antal (p2022) for stor for det første drevobjekt (p978[0]).
Antal af mulige PZD for et drevobjekt defineres af antal indekser i r2050/p2051.

Afhjælpning: Til Alarmværdi = 2:
Kontroller antal USS PZD (p2022) og det maks. OZD-antal /r2050/p2051 for det første drevobjekt (p0978[0]).

202000 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Start ikke mulig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Funktionsgeneratoren er allerede startet.

Afhjælpning: Stop funktionsgeneratoren og genstart den eventuelt.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Afhjælp årsagen til alarmen.

- Genstart funktionsgeneratoren.

Se også: p4800

202005 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Drev eksisterer ikke

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Drevobjektet til forbindelsen findes ikke.
Se også: p4815

Afhjælpning: Anvend et eksisterende drevobjekt med det pågældende nummer.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.

- Genstart funktionsgeneratoren.

Se også: p4815

202006 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Intet drev anført til forbindelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev ikke angivet et drev til forbindelsen i p4815.
Se også: p4815

Afhjælpning: Der skal mindst anføres et drev til forbindelsen i p4815.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.
- Genstart funktionsgeneratoren.

Se også: p4815

202007 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Drev ingen SERVO / VECTOR / DC_CTRL

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Drevobjektet til forbindelsen er ingen SERVO/VECTOR eller DC-CTRL.

Se også: p4815

Afhjælpning: Anvend et drevobjekt SERVO/VECTOR/DC_CTRL med det pågældende nummer.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.
- Genstart funktionsgeneratoren.

202008 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Drev anført flere gange

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Drevobjektet der er anført til forbindelsen er allerede fastlagt.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Drevobjektnummer for det flere gange anførte drevobjekt.

Afhjælpning: Angiv et andet drevobjekt.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.
- Genstart funktionsgeneratoren.

202009 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Modus ikke tilladt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Det indstillede modus (p1300) for drevobjektet er ikke tilladt til anvendelsen af funktionsgeneratoren.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Nummer for det pågældende drevobjekt.

Afhjælpning: Ændre modus for dette drevobjekt til p1300 = 20 (omdrejningstalsregulering uden encoder) eller p1300 = 21 (omdrejningstalsregulering med encoder).

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.
- Genstart funktionsgeneratoren.

202010	<Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Sat hastighed for drev ikke nul
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den nominelle omdrejningstalværdi for et drev til forbindelsen er større end den værdi der er indstillet med p1226 til stilstandsregistreringen.
Afhjælpning:	De nominelle omdrejningstalværdier for alle drev der skal forbindes nulstilles. OBS: Alarmen nulstilles som følger: - Fjern årsagen til alarmen. - Genstart funktionsgeneratoren.
202011	<Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Faktisk omdr. værdi ikke nul
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den faktiske omdrejningstalværdi for et drev til forbindelsen er større end den værdi der er indstillet med p1226 til stilstandsregistreringen.
Afhjælpning:	Nulstil de pågældende drev før funktionsgeneratoren startes. OBS: Alarmen nulstilles som følger: - Fjern årsagen til alarmen. - Genstart funktionsgeneratoren.
202015	<Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Drevfrigivelser mangler
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Overordnet styring og/eller frigivelser til et drev til forbindelse mangler. Se også: p4815
Afhjælpning:	Sørg for overordnet styring for det anførte drevobjekt og programmer alle frigivelser. OBS: Alarmen nulstilles som følger: - Fjern årsagen til alarmen. - Genstart funktionsgeneratoren.
202016	<Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Magnetisering er i gang
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Magnetiseringen er endnu ikke afsluttet for et drevobjekt, der er fastlagt til forbindelse. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Nummeret på det pågældende drevobjekt. Se også: p4815

Afhjælpning: Afvent motorens magnetisering (r0056.4).
OBS:
 Alarmen nulstilles som følger:
 - Genstart funktionsgeneratoren.
 Se også: r0056

202020 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Parameter kan ikke ændres

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Ved aktiveret funktionsgenerator (p4800 = 1) kan dens parametring ikke ændres.
 Se også: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829

Afhjælpning: - Stop funktionsgeneratoren før parametringen (p4800 = 0).
 - Start eventuelt funktionsgeneratoren (p4800 = 1).
OBS:
 Alarmen nulstilles som følger:
 - Afhjælp årsagen til alarmen.
 - Genstart funktionsgeneratoren.
 Se også: p4800

202025 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Periodevarighed for kort

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Periodens værdi er for lav.
 Se også: p4821

Afhjælpning: Kontroller og tilpas værdien for perioden.
OBS:
 Alarmen nulstilles som følger:
 - Fjern årsagen til alarmen.
 - Genstart funktionsgeneratoren.
 Se også: p4821

202026 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Impulsvarighed for stor

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den indstillede pulsbredde er for stor.
 Pulsbredden skal være mindre end perioden.
 Se også: p4822

Afhjælpning: Reducer pulsbredden.
OBS:
 Alarmen nulstilles som følger:
 - Fjern årsagen til alarmen.
 - Genstart funktionsgeneratoren.
 Se også: p4821, p4822

202030 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Fysisk adresse lig med nul**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Den anførte fysiske adresse har værdien nul.

Se også: p4812

Afhjælpning: Indstil den fysiske adresse til en værdi ulig nul.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.

- Genstart funktionsgeneratoren.

Se også: p4812

202040 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Offset værdi ugyldig**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Offset-værdien er større end værdien for den øverste begrænsning eller ringere end værdien for den nederste begrænsning.

Se også: p4826

Afhjælpning: Tilpas værdien til offset.

OBS:

Alarmen nulstilles som følger:

- Fjern årsagen til alarmen.

- Genstart funktionsgeneratoren.

Se også: p4826, p4828, p4829

202041 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Båndbredde værdi ugyldig**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Båndbredden er enten indstillet for ringe eller for højt i forhold til funktionsgeneratorens time slice takt.

Båndbredden er fastlagt som følger afhængigt af time slice takten:

$$\text{Båndbredde_max} = 1 / (2 * \text{time slice takt})$$
$$\text{Båndbredde_min} = \text{Båndbredde_max} / 100000$$

Eksempel:

Antagelse: p4830 = 125 µs

--> $\text{Båndbredde_max} = 1 / (2 * 125 \mu\text{s}) = 4000 \text{ Hz}$ --> $\text{Båndbredde_min} = 4000 \text{ Hz} / 100000 = 0.04 \text{ Hz}$

OBS:

p4823: Funktionsgenerator båndbredde

p4830: Funktionsgenerator time slice takt

Se også: p4823, p4830

Afhjælpning: Kontroller og tilpas værdien for båndbredden.
 OBS:
 Alarmen nulstilles som følger:
 - Fjern årsagen til alarmen.
 - Genstart funktionsgeneratoren.

202047 <Stedsoplysninger>Funktionsgenerator: Time slice-takt ugyldig

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den valgte time slice takt svarer ikke til en eksisterende time slice.
 Se også: p4830
Afhjælpning: Indtast takten for en eksisterende time slice. Time slices kan udlæses med p7901.
 OBS:
 Alarmen nulstilles som følger:
 - Fjern årsagen til alarmen.
 - Genstart funktionsgeneratoren.
 Se også: r7901

202050 <Stedsoplysninger>Trace: Start ikke mulig

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Trace er allerede startet.
 Se også: p4700
Afhjælpning: Stop trace og genstart eventuelt.

202051 <Stedsoplysninger>Trace: Optagelse pga. knowhow-beskyttelse ikke muligt

Meddelelsesværdi: Udløsende recorder: %1, parameter %2
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: TRACE-optagelsen er ikke mulig, da mindst et anvendt signal eller triggersignal er under knowhow-beskyttelse.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 bbbbaaaa hex:
 aaaa = 1: Recorder 0
 aaaa = 2: Recorder 1
 aaaa = 3: Recorder 0 og 1
 bbbb = Parameternummer (hexadecimalt, som ikke kunne skrives.
 Se også: p4700, p4711, p4730, p4731, p4732, p4733, p4734, p4735, p4736, p4737
Afhjælpning: - Ophæv eller deaktivér knowhow-beskyttelsen midlertidigt (p7766).
 - Indføj signalet i OEM-undtagelseslisten (p7763, p7764).
 - Optag evt. ikke signal.
 Se også: p7763, p7764

202055 <Stedsoplysninger>Trace: Optagelsestid for ringe

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Værdien for tracevarigheden er for ringe.
 Minimum er det dobbelte af trace varigheden.
 Se også: p4721
Afhjælpning: Kontroller værdien for tracevarigheden og tilpas.

202056 <Stedsoplysninger>Trace: Optagelsestakt for for lille

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den valgte tracetakt er mindre end den indstillede basistakt 0 (p0110[0]).
 Se også: p4720
Afhjælpning: Forøg værdien for tracetakten.

202057 <Stedsoplysninger>Trace: Time slicetakt ugyldig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den valgte time slice takt svarer ikke til en eksisterende time slice.
 Se også: p4723
Afhjælpning: Indtast takten for en eksisterende time slice. Time slices kan udlæses med p7901.
 Se også: r7901

202058 <Stedsoplysninger>Trace: Time slice takt ugyldig til endeløs trace.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den valgte time slice takt kan ikke anvendes til endeløs trace.
 Se også: p4723
Afhjælpning: Indtast takten for en eksisterende time slice med en cyklustid ≥ 2 ms ved op til 4 optagelseskanaler pr. trace eller ≥ 4 ms fra 5 optagelseskanaler pr. trace.
 Time slices kan udlæses med p7901.
 Se også: r7901

202059 <Stedsoplysninger>Trace: Time slice takt ugyldig til 2 x 8 optagelseskanaler.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den valgte time slice takt kan ikke længere ændres ved flere end 4 optegnelseskanaler.
 Se også: p4723
Afhjælpning: Indtast takten for en eksisterende time slice med en cyklustid ≥ 4 ms eller reducer antallet af optagelseskanaler til 4 pr. trace.
 Time slices kan udlæses med p7901.
 Se også: p4702, r7901

202060 <Stedsoplysninger>Trace: Signal, der skal optages, mangler**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:**

- Der blev ikke anført et signal der skal optages.
- De anførte signaler er ikke gyldige.

Se også: p4730, p4731, p4732, p4733**Afhjælpning:**

- Anfør signal der skal optages.
- Kontroller om det pågældende signal kan optages af trace.

202061 <Stedsoplysninger>Trace: Signal ugyldigt**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:**

- Det anførte signal findes ikke.
- Det anførte signal kan ikke optages med trace.

Se også: p4730, p4731, p4732, p4733**Afhjælpning:**

- Anfør signal der skal optages.
- Kontroller om det pågældende signal kan optages af trace.

202062 <Stedsoplysninger>Trace: Triggersignal ugyldigt**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:**

- Det blev ikke anført et triggersignal.
- Det anførte signal findes ikke.
- Det anførte signal er intet fastpunktsignal.
- Det anførte signal kan ikke anvendes som triggersignal for trace.

Se også: p4711**Afhjælpning:** Indtast gyldigt triggersignal.

202063 <Stedsoplysninger>Trace: Datatype ugyldig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Den anførte datatype til signalvalget via en fysisk adresse er ugyldig.
Se også: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733**Afhjælpning:** Anvend en gyldig datatype.

202070 <Stedsoplysninger>Trace: Parameter kan ikke ændres**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Ved aktiveret trace kan dens parametring ikke ændres.
Se også: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795

Afhjælpning: - Stop trace før parametringen.
- Start eventuelt trace.

202075 <Stedsoplysninger>Trace: Pretriggertid for lang

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den indstillede pretriggertid skal være mindre end tiden for optagelsen.
Se også: p4721, p4722

Afhjælpning: Kontroller værdien for pretriggertiden og tilpas.

202080 <Stedsoplysninger>Trace: Parametring slettet pga. enhedsskift

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Parametring af trace blev slettet pga. en enhedsskift eller ændring af referenceparameteren.

Afhjælpning: Genstart trace.

202085 <Stedsoplysninger>Meldingsfunktion: Fejl i parametring

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev fastslået en forkert parametring ved starten af den variable meldingsfunktion.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Forkert indstillet parameter.
Se også: p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299

Afhjælpning: Korriger parameteren, og start igen.
OBS:
Alarmer annulleres automatisk, når den variable meldingsfunktion stopper eller starter korrekt op (p3290.0).

202095 <Stedsoplysninger>MTrace 0: Multitrace kan ikke aktiveres

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: I kombination med en multitrace er følgende funktioner eller indstillinger ikke tilladt (tracerecorder 0):
- Målefunktion.
- Langtidstrace.
- Triggerbetingelser "optagelsesstart med det samme" (IMMEDIATE).
- Triggerbetingelser "start med funktionsgenerator" (FG-START).

Afhjælpning: - Deaktiver eventuelt multitrace (p4840[0] = 0).
- Deaktiver ikke tilladt funktion eller indstilling.
Se også: p4840

202096 <Stedsoplysninger>MTrace 0: Lagring ikke muligt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Det er ikke muligt at lagre måleresultaterne for en multitrace på hukommelseskortet (tracerecorder 0).

En multitrace startes ikke eller afbrydes.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1: Hukommelseskortet nås ikke.

- Kortet er ikke sat i eller er blokeret af en mountet USB-drev.

3: Lagringen er for langsom.

- En anden trace er afsluttet, før måleresultaterne for den første trace kunne blive lagret.

- Skrivningen af måleresultatfilerne på kortet blokeres af lagring af parameter.

4: Lagringen afbrydes.

- For eksempel blev den fil, der bruges til lagringen, ikke fundet.

Se også: p4840

Afhjælpning: - Sæt hukommelseskortet i eller fjern det.

- Brug et større hukommelseskort.

- Konfigurer en længere tracetid, eller brug en uendelig trace.

- Gem parameter bør undgås under en igangværende multitrace.

- Kontroller, om andre funktioner p.t. har adgang til måleresultatfilerne.

202097 <Stedsoplysninger>MTrace 1: Multitrace kan ikke aktiveres**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** I kombination med en multitrace er følgende funktioner eller indstillinger ikke tilladt (tracerecorder 1):

- Målefunktion.

- Langtidstrace.

- Triggerbetingelser "optagelsesstart med det samme" (IMMEDIATE).

- Triggerbetingelser "start med funktionsgenerator" (FG-START).

Afhjælpning: - Deaktiver eventuelt multitrace (p4840[1] = 0).

- Deaktiver ikke tilladt funktion eller indstilling.

Se også: p4840

202098 <Stedsoplysninger>MTrace 1: Lagring ikke muligt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Det er ikke muligt at lagre måleresultaterne for en multitrace på hukommelseskortet (tracerecorder 1). En multitrace startes ikke eller afbrydes. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): 1: Hukommelseskortet nås ikke. - Kortet er ikke sat i eller er blokeret af en mountet USB-drev. 3: Lagringen er for langsom. - En anden trace er afsluttet, før måleresultaterne for den første trace kunne blive lagret. - Skrivningen af måleresultatfilerne på kortet blokeres af lagring af parameter. 4: Lagringen afbrydes. - For eksempel blev den fil, der bruges til lagringen, ikke fundet. Se også: p4840
Afhjælpning:	- Sæt hukommelseskortet i eller fjern det. - Brug et større hukommelseskort. - Konfigurer en længere tracetid, eller brug en uendelig trace. - Gem parameter bør undgås under en igangværende multitrace. - Kontroller, om andre funktioner p.t. har adgang til måleresultatfilerne.

202099 <Stedsoplysninger>Trace: Der er ikke nok fri hukommelse på Control Unit

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den fri hukommelse på Control Unit er ikke tilstrækkelig til funktionen trace.
Afhjælpning:	Reducer lagerbehovet, f.eks. som følger: - Forkort optagelsestiden. - Forhøj trace takten. - Reducer antallet af signaler der skal optages. Se også: r4708, r4799

202100 <Stedsoplysninger>Drev: Computerdødtid strømregulator for ringe

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Værdien i p0118 medfører en takt dødtid, da den ligger før den nominelle værdi er til rådighed. Mulige årsager: - Der blev indlæst en parameterback-up med en version højere end 4.3 til mindre eller lig med 4.3. - Anlæggets egenskaber efter en komponentudskiftning svarer ikke længere til parametringen. Alarmværdi (r2134, flydende komma): Minimal værdi for p0118, med hvilken dødtid ikke forekommer.
Afhjælpning:	- Sæt p0118 til værdien nul. - Programmer p0118 til en værdi større eller lig med alarmværdien (ved p1810.11 = 1). - Programmer p0117 (fra device) til automatisk indstilling (p0117 = 1). - Kontroller firmware-versionen for de pågældende komponenter. Se også: p0117, p0118

202150 <Stedsoplysninger>TEC: Applikation kan ikke indlæses

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Systemet kunne ikke indlæse en Technology Extension. Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt): 10 hex (16 dec): Interfaceversionen i DCB-brugerbiblioteket er ikke kompatibelt med det indlæste DCC-standardbibliotek. 12 hex (18 dez): En teknologipakke-download på en Control Unit kunne ikke afsluttes korrekt, fordi den påkrævede varmstart ikke kunne gennemføres. Kun til Siemens-intern fejldiagnose
Afhjælpning:	- Udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). - Opgrader firmware til en nyere version til en nyere version. - Kontakt Technical Support. Re alarmværdi = 10 hex (16 dez): Indlæs et DCB-brugerbibliotek, der er kompatibelt (med DCC-standardbibliotekets interface). Re alarmværdi = 12 hex (18 dec): Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd). OBS: DCB: Drive Control Block DCB: Drive Control Chart TEC: Technology Extension Se også: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Stedsoplysninger> TEC: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Der er opstået en intern softwarefejl inden for en Technocal extension. Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON for alle komponenter (tænd/sluk). - Opgrader firmvaren til en nyere version. - Kontakt Technical support. - Udskift Control Unit. OBS: TEC: Technology Extension Se også: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Stedsoplysninger> TEC: Ikke nok fri hukommelse

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA1
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	På denne Control Unit er der konfigureret for mange funktioner (f.eks. for mange drev, funktionsmoduler, blokke, Technology Extensions, moduler, osv.). Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Ændre konfigurationen på denne Control Unit (f. eks. færre drev, funktionsmoduler, blokke, Technology Extensions, moduler, osv.).
- Anvend yderligere Control Unit.

OBS:
TEC: Technology Extension

202153 <Stedsoplysninger>TEC: Teknologifunktionen findes ikke

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: En teknologifunktion (f.eks. Technology Extension, DCB-bibliotek) findes ikke på drivenheden. Ved projekteringen er der aktiveret en teknologifunktion, der ikke findes på drivenheden. Dette kan ske under et projektdownload eller opstart.

Afhjælpning:

- Hent den nødvendige teknologifunktion på drivenheden.
- Eventuelt skal den uønskede teknologifunktion deaktiveres i projekteringen.

OBS:

DCB: Drive Control Block

TEC: Technology Extension

203000 <Stedsoplysninger>NVRAM fejl ved handling

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ved gennemførelse af handling p7770 = 1 eller 2 for NVRAM data er der opstået en fejl.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyxx hex: yy = fejlårsag, xx = applikations-id
yy = 1:
Handling p7770 = 1 understøttes ikke i denne version hvis Drive Control Chart (DCC) er aktiveret for det pågældende drevobjekt.
yy = 2:
Datalængden for den pågældende applikation er ikke den samme i NVRAM og backup.
yy = 3:
Data-checksummen p7774 er ikke korrekt.
yy = 4:
Ingen data, der kan hentes
Se også: p7770

Afhjælpning:

- Fejlen udbedres iht fejlårsagen.
- Genstart eventuelt handlingen.

203001 <Stedsoplysninger>NVRAM checksum ikke korrekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en checksumfejl ved evaluering af den faste hukommelse på Control Unit. De pågældende NVRAM-data er slettet.

Afhjælpning: Udfør POWER ON (tænd/sluk ved alle komponenter).

203500 <Stedsoplysninger>TM: Initialisering**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA1 (FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved initialiseringen af Terminal Module, klemmer på Control Unit eller Terminal Board 30 opstod der en intern softwarefejl.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
yxxx dex
y = Kun til Siemens-intern fejldiagnose
xxx = Komponentnummer (p0151)

Afhjælpning: - Sluk/tænd igen for spændingsforsyningen til Control Unit.
- Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen.
- Udskift eventuelt Terminal Module.
Terminal Module bør være tilsluttet direkte til en DRIVE-CLiQ-bøsning på Control Unit.
Opstår fejlen igen, skal Terminal Module udskiftes.

203501 <Stedsoplysninger>TM: samplingsstid ændring**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Samplingstiderne for indgange/udgange blev ændret.
Denne ændring gælder først efter næste opstart.

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

203505 <Stedsoplysninger>Analog indgang trådbrud**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA1 (FRA2, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Trådbrudovervågningen er udløst for en analog indgang.

Afhjælpning: Kontroller trådføringen for afbrydelser.

203505 <Stedsoplysninger>Analog indgang trådbrud**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** CU_LINK, CU_NX_828, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Trådbrudovervågningen for en analog indgang er udløst.
Den analoge indgangs indgangsstrøm har underskredet den tærskelværdi, der er parametret i p4061[x].
Indeks x = 0: Analog indgang 0 (X521.1/X521.2)
Indeks x = 1: Analog indgang 1 (X521.3/X521.4)
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
yxxx dec
y = analog indgang (0 = analog indgang 0 (AI 0), 1 = analog indgang 1 (AI 1))
xxx = komponentnummer (p0151)
Bemærk:
Trådbrudovervågningen er aktiv ved den følgende type analoge indgang:
p4056[x] = 3 (strømindgang unipolær overvåget (+4 ... +20 mA))

Afhjælpning:

- Kontroller fortrådningsen for afbrydelser.
- Kontroller den tilførte strøms niveau, det tilførte signal er muligvis for ringe.
- Kontroller belastningsmodstanden (250 ohm).

OBS:

Indgangsstrømmen, der måles af Terminale Module, kan udlæses i r4052[x].

Ved p4056[x] = 3 (strømindgang unipolært overvåget (+4 ... +20 mA)) gælder;

En strøm, der er ringere end 4 mA, vises ikke i r4052[x], men r4052[x] = 4 mA udgives.

203505 <Stedsoplysninger>CU: Analog indgang trådbrud

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: CU_I_828, CU_I_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Trådbrudsovervågningen for en analog indgang er udløst.

Indgangsværdien på analogindgangen har overskredet den i p0761[0] indstillede tærskelværdi.

p0756[0]: Analog indgang 0 (X131.7/X131.8)

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

OBS:

Trådbrudsovervågningen er aktiv ved den følgende type analog indgang:

p0756[0] = 3 (4 ... 20 mA med overvågning)

Afhjælpning:

- Kontroller fortrådningsen til signalkilden for afbrydelser.
- Kontroller størrelsen på den påtrykte strøm, det tilførte signal er muligvis for ringe.
- Kontroller belastningsmodstanden (250 Ohm).

Bemærk:

Indgangsstrømmen, der er læst af en analog indgang, kan læses i r0752[0].

Ved p756[0] = 3 (strømindgang unipolær overvåget (+4 ... +20 mA)) gælder:

En strøm der er ringere end 4 mA vises ikke i r752[0], men r752[0] = 4 udgives.

203506 <Stedsoplysninger>Spændingsforsyningen 24 V mangler.

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: 24 V spændingsforsyningen mangler til de digitale udgange (X124).

Afhjælpning: Kontroller klemmerne til spændingsforsyningen (X124, L1+, M).

203507 <Stedsoplysninger>Digitaludgang ikke sat

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Digitaludgangen er ikke indstillet, selvom den er defineret af signalkilden.

Mulig årsager:

- Spændingsforsyningen mangler.
- Den digitale udgang er i strømbegrænsning (f.eks. pga. kortslutning).
- Den digitale udgang benyttes til Safety Extended Functions.
- Styringen har adgangsretten til den digitale udgang via direkte adgang (se også r0729).

Alarmværdi (r2124, fortolkes bitvist):

Pågældende digitale udgang (struktureret som r0747).

- Afhjælpning:**
- Kontroller 24-V spændingsforsyningen (f.eks. X131.7 ved CU305, masse er X131.8).
 - Kontroller udgangsklemmerne for kortslutning.
 - Nulstil den digitale udgangs signalkilde til anvendelse ved Safety Extended Functions.
 - Udfør en POWER ON (sluk/tænd).

203507 <Stedsoplysninger>Digitaludgang ikke sat

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Digitaludgangen er ikke indstillet, selvom den er defineret af signalkilden.

Mulig årsager:

- Spændingsforsyningen mangler.
- Den digitale udgang er i strømbegrænsning (f.eks. pga. kortslutning).
- Den digitale udgang benyttes til Safety Extended Functions.
- Styringen har adgangsretten til den digitale udgang via direkte adgang (se også r0729).

Alarmværdi (r2124, fortolkes bitvist):

Pågældende digitale udgang (struktureret som r0747).

- Afhjælpning:**
- Kontroller 24-V spændingsforsyningen (f.eks. X130.6 ved CU310-2, masse er X130.5).
 - Kontroller udgangsklemmerne for kortslutning.
 - Nulstil den digitale udgangs signalkilde til anvendelse ved Safety Extended Functions.
 - Udfør en POWER ON (sluk/tænd).

203510 <Stedsoplysninger>Kalibreringsdata ikke plausible

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, CU_NX_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Under opstarten læses Terminal Modulets 31 (TM31) kalibrerede parameter og kontrolleres for plausibilitet.

Mindest en kalibreringsparameter blev registreret som ugyldig.

Alarmværdi (r2124, fortolk binært):

Bit 1: 10-V værdi analog indgang 0 ugyldig.

Bit 3: 10-V værdi analog indgang 1 ugyldig.

Bit 4: Offset analog udgang 0 ugyldig.

Bit 5: 10-V værdi analog udgang 0 ugyldig.

Bit 6: Offset analog udgang 1 ugyldig.

Bit 7: 10-V værdi analog indgang 1 ugyldig.

- Afhjælpning:**
- Sluk og tænd for spændingsforsyningen på Control Unit.

- Kontroller DRIVE-CLiQ trådforbindelsen.

OBS:

Opstår dette igen, skal modulet udskiftes.

Driften er principielt stadig mulig.

Den pågældende analoge kanal opnår muligvis ikke den specificerede nøjagtighed.

203510 <Stedsoplysninger>CU: Kalibreringsdata ikke plausible

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: CU_I_828, CU_I_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under opstarten læses Terminal Modulets 31 (TM31) kalibrerede parameter og kontrolleres for plausibilitet. Mindst en kalibreringsparameter blev registreret som ugyldig. Alarmværdi (r2124, fortolk binært): Bit 1: 10-V værdi analog indgang 0 ugyldig. Bit 3: 10-V værdi analog indgang 1 ugyldig. Bit 4: Offset analog udgang 0 ugyldig. Bit 5: 10-V værdi analog udgang 0 ugyldig. Bit 6: Offset analog udgang 1 ugyldig. Bit 7: 10-V værdi analog indgang 1 ugyldig.
Afhjælpning:	- Sluk og tænd for spændingsforsyningen på Control Unit. - Kontroller DRIVE-CLiQ trådforbindelsen. OBS: Opstår dette igen, skal modulet udskiftes. Driften er principielt stadig mulig. Den pågældende analoge kanal opnår muligvis ikke den specificerede nøjagtighed.

203510 <Stedsoplysninger>TM: Kalibreringsdata ikke plausible

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under opstarten læses Terminal Modulets 31 (TM31) kalibrerede parameter og kontrolleres for plausibilitet. Mindst en kalibreringsparameter blev registreret som ugyldig. Alarmværdi (r2124, fortolk binært): Bit 1: 10-V værdi analog indgang 0 ugyldig. Bit 3: 10-V værdi analog indgang 1 ugyldig. Bit 4: Offset analog udgang 0 ugyldig. Bit 5: 10-V værdi analog udgang 0 ugyldig. Bit 6: Offset analog udgang 1 ugyldig. Bit 7: 10-V værdi analog indgang 1 ugyldig.
Afhjælpning:	- Sluk og tænd for spændingsforsyningen på Control Unit. - Kontroller DRIVE-CLiQ trådforbindelsen. OBS: Opstår dette igen, skal modulet udskiftes. Driften er principielt stadig mulig. Den pågældende analoge kanal opnår muligvis ikke den specificerede nøjagtighed.

203550 <Stedsoplysninger>TM: Hastighed sat værdifilter egenfrekvens > Shannon frekvens

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Filteregenfrekvensen for det nominelle omdrejningstalfilter (p1417) er større end eller lig med Shannon-frekvensen. Shannon-frekvensen beregnes efter følgende formel: $0.5 / p4099[3]$ Se også: p1417
Afhjælpning:	Reducer egenfrekvensen for det nominelle omdrejningstalfilter (PT2-lavpas) (p1417).

203590 <Stedsoplysninger>TM: Modul ikke klar

Meddelelsesværdi:	%1
--------------------------	----

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	Infeed: FRA2 (INGEN) Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2) Hla: FRA2 (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Det pågældende Terminal Module udsender intet klar-signal og ingen gyldige cykliske data. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Drevobjektnummer for det pågældende Terminal Module.
Afhjælpning:	- Kontroller 24 V spændingsforsyningen. - Kontroller DRIVE-CLiQ trådforbindelsen. - Kontroller om samplingstiden for det pågældende drevobjekt er ulig nul (p4099[0]).

205000 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur kølelegeme inverter

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Alarmtærsklen for overtemperaturen på kølelegemet i vekselretteren blev nået. Reaktionen indstilles med p0290. Øges temperaturen i kølelegemet med den værdi, der er indstillet i p0292[0], udløses fejlen F30004.
Afhjælpning:	Kontroller følgende: - Ligger omgivelsestemperaturen inden for de fastlagte grænseværdier? - Er belastningsbetingelserne og belastningscyklussen tilsvarende dimensioneret? - Er kølingen i stykker?

205001 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur grænselag chip

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Alarmtærsklen for overtemperaturen på effekthalvlederen i vekselretteren blev nået. OBS: - Reaktionen indstilles med p0290. - Øges temperaturen i grænselaget med den værdi, der er indstillet i p0292[1], udløses fejlen F30025.
Afhjælpning:	Kontroller følgende: - Ligger omgivelsestemperaturen inden for de fastlagte grænseværdier? - Er belastningsbetingelserne og belastningscyklussen tilsvarende dimensioneret? - Er kølingen i stykker? - Er pulsfrekvensen for høj? Se også: r0037, p0290

205002 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur tilført luft

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Alarmtærsklen for overtemperaturen på indblæsningsluften blev nået. Ved luftkølede effektdeler ligger tærsklen ved 42 °C (hysteres 2 K). Reaktionen indstilles med p0290. Øges temperaturen i indblæsningsluften med yderligere 13 K, udløses fejlen F30035.

Afhjælpning: Kontroller følgende:

- Ligger omgivelsestemperaturen inden for de fastlagte grænseværdier?
- Er kølingen i stykker? Kontroller omdrejningsretningen.

205003 <Stedsoplysninger>Effektdel: overtemperatur indvendigt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Alarmtærskel for overtemperatur indvendig er nået.
Øges den indvendige temperatur med yderligere 5 K, udløses en fejl F30036.

Afhjælpning: Kontroller følgende:

- Ligger omgivelsestemperaturen inden for de fastlagte grænseværdier?
- Er kølingen i stykker? Kontroller omdrejningsretningen.

205004 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur ensretter

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Alarmtærsklen for overtemperaturen på ensretteren blev nået. Reaktionen indstilles med p0290.
Øges temperaturen i ensretteren med yderligere 5 K, udløses fejlen F30037.

Afhjælpning: Kontroller følgende:

- Ligger omgivelsestemperaturen inden for de fastlagte grænseværdier?
- Er belastningsbetingelserne og belastningscyklussen tilsvarende dimensioneret?
- Er kølingen i stykker? Kontroller omdrejningsretningen.
- Svingter en netfase?
- Er en gren i indgangsensretteren defekt?

205005 <Stedsoplysninger>Køleanlæg: Kølevæskestrøm for ringe

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Kølesystem: Alarm - volumenstrøm har underskredet alarmværdien

Afhjælpning: - Kontroller tilbagemeldingssignalerne og parametring (p0260 ... p0267).
- Kontroller kølevæsketilførslen.

205006 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur termisk model

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturforskellen mellem chip og kølelegemet har overskredet den tilladte grænseværdi (kun bloksize effektdel).
Afhængigt af p0290 udføres en tilsvarende overbelastningsreaktion.
Se også: r0037

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Alarmen forsvinder automatisk, når grænseværdien underskrides.
 OBS:
 Forsvinder alarmen ikke automatisk, og stiger temperaturen yderligere, kan dette medføre fejl F30024.
 Se også: p0290

205007 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur termisk model (chassis ED)

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Temperaturforskellen mellem chippen og kølelegemet har overskredet den tilladte grænseværdi (r0293) (kun ved chassis-effektdele).
 Afhængigt af p0290 udføres en tilsvarende overbelastningsreaktion.
 Se også: r0037, r0293
Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Alarmen forsvinder automatisk, når grænseværdien underskrides.
 Se også: p0290

205050 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Impulsfrigivelse til trods for impulsperre

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: En effektdel melder impulsfrigivelse, selv om impulserne er spærret.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Nummeret på den pågældende effektdel.
Afhjælpning: Effektdelen er defekt og skal udskiftes.

205051 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Effektdel impulsfrigivelse mangler

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Impulserne kunne ikke blive frigivet ved en eller flere effektdele.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Nummeret på den pågældende effektdel.
Afhjælpning: - Kvitter fejl i effektdelen, der endnu er aktive.
 - Spær impulserne i den pågældende effektdel (p7001).

205052 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Ugyldig asymmetri strøm

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Afvigelsen i de enkelte strømme i effektdelene overskrider alarmtærsklen i p7010.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 1: Fase U.
 2: Fase V.
 3: Fase W.

- Afhjælpning:**
- Spær pulserne fra den defekte effektdel (p7001).
 - Kontroller kablerne. Løse forbindelser kan være årsagen til strømspidser.
 - Motordroslerne er ikke symmetriske eller er forkerte og skal udskiftes.
 - Strømtransformerne skal kalibreres eller udskiftes.

205053 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Ugyldig asymmetri mellemkredsspænding

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Afvigelsen i mellemkredsspændingsværdierne overskrider alarmtærsklen i p7011.

- Afhjælpning:**
- Spær pulserne fra den defekte effektdel (p7001).
 - Kontroller kablerne i mellemkredsløbet.
 - Mellemkredsløbspændingsmålingen er forkert og skal kalibreres eller udskiftes.

205054 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Effektdel deaktiveret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: For det pågældende drevobjekt er færre parallelkoblede effektdele aktive end der er sat topologi. En yderligere drift er kun mulig med nedsat ydelse.

- Afhjælpning:**
- Aktiver evt. igen de deaktiverede effektdele.
 - Se også: p0125, p0895, p0897

205055 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Effektdele med ugyldige kodenumre

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdelenes kodenumre er ikke tilladte.
Der må kun anvendes effektdele med identiske effektdelsparametre til parallelle koblinger.
Mulige årsager:

- Effektdelenes kodenumre svarer ikke til hinanden.

For booksize gælder også:

- Parallelkoblingen er ikke mulig med de anvendte effektdele.
- Antallet af effektdele i parallelkoblingen for højt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Parameter, i hvilken det ugyldige effektdel-kodenummer blev fundet.

- Afhjælpning:**
- Anvend effektdele med det samme kodenummer.
 - For booksize gælder også:
 - Anvend effektdele, som er tilladt til en parallel kobling.
 - Reducer antallet af effektdele i den parallelle kobling.

205056 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Effektdel EEPROM-versioner forskellige

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: EEPROM-versionerne for effektdelene svarer ikke til hinanden.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameter, i hvilken det første afvigende versionsnummer blev registreret.

Afhjælpning: Anvend effektdeler med samme EEPROM-version.
OBS:
Til parallelkoblinger må der kun anvendes effektdeler med identiske EEPROM-versioner.

205057 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Effektdel firmware-versioner forskellige

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Firmware-versionerne på de parallelkoblede effektdeler svarer ikke til hinanden.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameter, i hvilken det første afvigende versionsnummer blev registreret.

Afhjælpning: Anvend effektdeler med den samme firmware-version.
Til parallelkoblinger må der kun anvendes effektdeler med identiske firmware-versioner.

205058 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: VSM EEPROM-versioner forskellige

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: EEPROM-versionerne på Voltage Sensing Module (VSM) svarer ikke til hinanden.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameter, i hvilken det første afvigende versionsnummer blev registreret.

Afhjælpning: Til parallelkoblinger må der kun anvendes Voltage Sensing Module (VSM) med identiske EEPROM-versioner.

205059 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: VSM firmware-versioner forskellige

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Firmware-versionerne på Voltage Sensing Module (VSM) svarer ikke til hinanden.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameter, i hvilken det første afvigende versionsnummer blev registreret.

Afhjælpning: Til parallelkoblinger må der kun anvendes Voltage Sensing Module (VSM) med identiske firmware-versioner.

205060 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Effektdel firmware-version passer ikke

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Til parallelkoblinger af effektdeler kræves der en firmware fra version V02.30.01.00.

Afhjælpning: Udfør en firmware-update for effektdelene (mindst V02.30.01.00).

205061 <Stedsoplysninger>Tilførsel VSM antal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Antallet af aktive Voltage Sensing Moduler (VSM) for drevobjektet føddning med chassis-effektdele er ikke korrekt. Ved A_Infeed skal (også ved en parallelkobling) enhver aktiv effektdele tilordnes en aktiv VSM. Ved S_Infeed skal der tilordnes mindst en aktiv VSM til drevobjektet. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt) Antallet af netop tilordnede VSM'er til drevobjektet.
Afhjælpning:	Tilpas antallet af aktive Voltage Sensing Moduler (VSM).

205064 <Stedsoplysninger>Parallelkobling: Pulssynkronisering forkert

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1)

Kvittering: POWER ON (MED DET SAMME)

Årsag: Pulssynkroniseringen på mindst en af de parallelt koblede effektdele er forkert.

Afhjælpning: Genstart drevsystemet.

205118 <Stedsoplysninger>Forlædningskontaktorsamtidighedsovervågning tid overskredet

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, ekstra information: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: En tilbagemelding er forbundet til forlædningskontaktoeren (ALM, SLM, BML diode) eller netkontaktoeren (BML tyristor), og den samtidige overvågning (p0255[4, 6]) er aktiveret.

Når en kontaktoer er sluttet eller brudt i parallelkoblingen, har ikke alle kontaktoerer samme tilstand efter overvågningsens udløb.

Fejlverdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0 = 1: Samtidighedsfejl under slutning af kontaktoeren.

Bit 1 = 1: Samtidighedsfejl under brydning af kontaktoeren.

Bit 16 = 1: PDS0 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 17 = 1: PDS1 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 18 = 1: PDS2 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 0 = 1: PDS0 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 1 = 1: PDS1 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 2 = 1: PDS2 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 3 = 1: PDS3 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 4 = 1: PDS4 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 5 = 1: PDS5 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 6 = 1: PDS6 Kontaktoeren er sluttet.

Bit 7 = 1: PDS7 Kontaktoeren er sluttet.

OBS:

ALM: Activ Line Module

BLM: Basic Line Module)

PDS: Power unit Data Set (effektdeldatarecord)

SLM: Smart Line Module

Afhjælpning: - Kontroller overvågningstidens indstilling (p0255[4, 6]).

- Kontroller fortrådningsen og kontaktoerens aktivering.

- Udskift evt. kontaktoeren.

Se også: p0255

205119 <Stedsoplysninger>Bypasskontaktør samtidighedsovervågning tid overskredet**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, ekstra information: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** En tilbagemelding er forbundet til bypass-kontaktøren, og samtidighedsovervågningen (p0255[5, 7]) er aktiveret.
Når en kontaktør er sluttet eller brudt i parallelkoblingen, har ikke alle kontaktører samme tilstand efter overvågningsens udløb.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

yyyyxxxx hex: yyyy = ekstrainformation, xxxx = fejlårsag

"Fejlårsag:

Bit 0 = 1: Samtidighedsfejl under slutning af kontaktøren.

Bit 1 = 1: Samtidighedsfejl under brydning af kontaktørerne.

Ekstrainformation:

Bit 0 = 1: PDS0 Kontaktøren er sluttet.

Bit 1 = 1: PDS1 Kontaktøren er sluttet.

Bit 2 = 1: PDS2 Kontaktøren er sluttet.

Bit 3 = 1: PDS3 Kontaktøren er sluttet.

Bit 4 = 1: PDS4 Kontaktøren er sluttet.

Bit 5 = 1: PDS5 Kontaktøren er sluttet.

Bit 6 = 1: PDS6 Kontaktøren er sluttet.

Bit 7 = 1: PDS7 Kontaktøren er sluttet.

Bemærk:

PDS: Power unit Data Set (effektdelrecord)

Afhjælpning:

- Kontroller overvågningstidens indstilling (p0255[5, 7]).
- Kontroller fortrådnings og kontaktørens aktivering.
- Udskift evt. kontaktøren.

Se også: p0255

206000 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Forladning overvågningstid udløbet**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Effektdelen melder ikke tilstanden READY inden for overvågningstiden (p0857) efter at kontaktøren er tilsluttet.
Forladningens afslutning i mellemkredsen kunne ikke registreres pga. en af de følgende grunde:

- 1) Der er ingen spænding.
- 2) Netkontaktøren/netafbryderen er ikke lukket.
- 3) Netspændingen er for ringe.
- 4) Netspændingen er indstillet forkert (p0210).
- 5) Forladningsmodstandene er overophedede, da der blev udført for mange forladninger pr. tidsenhed.
- 6) Forladningsmodstandene er overophedede, da mellemkredsens kapacitet er for stor.
- 7) Forladningsmodstandene er overophedede, da indfødnings fra mellemkredsen blev frataget effekt under en ikke driftsklar tilstand (r0863.0).
- 8) Forladningsmodstandene er overophedede, da netkontaktøren var lukket af Braking Module under mellemkredsens hurtige afladning.
- 9) Der foreligger en jordslutning eller en kortslutning i mellemkredsen.
- 10) Forladningen eventuelt defekt (kun chassisapparater).

Se også: p0210, p0857

Afhjælpning:	Generelt: - Kontroller netspændingen på fødningsens tilslutningsklemmer. - Kontroller netspændingens indstilling (p0210). - Kontroller overvågningstiden, og forstør efter behov (p0857). - Hold eventuelt øje med yderligere meldinger fra effektdelen (f.eks. F30027). - For booksize gælder: Vent (ca. 8 minutter), indtil forladningsmodstandene er afkølede. Fødningen skal her helst tages af nettet. Re 5): - Overhold den tilladte forladningshyppighed (se den pågældende apparthåndbog). Re 6): - Kontroller mellemkredsens samlede kapacitet og reducer eventuelt iht. den maksimalt tilladte mellemkredskapacitet (se den pågældende apparthåndbog). Re 7): - Forbind fødningsens klarmelding (r0863.0) til frigivelseslogikken for de drev, der er tilsluttet denne mellemkreds. Re 8): - Kontroller den eksterne forbindelse. Kontaktoren skal være åben under mellemkredsens hurtige afladning. Re 9): - Kontroller mellemkredsen mht. jordslutning eller kortslutning.
---------------------	--

206010 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Effektdel EP 24 V mangler i drift

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Impulsfrigivelsen via klemme EP på Line Module (X21.3, X21.4) blev fjernet under drift.

OBS:

EP: Enable pulses (impulsfrigivelse)

Afhjælpning:

- Åbn ikke kontaktor under driften, men kun ved impulsspærring.
- Kontroller fortrådningsen i klemmen EP (X21.3, X21.4) på Line Module, og udeluk løse forbindelser.

206050 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Smart mode ikke understøttet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Effektdelen understøtter modus Smart Mode ikke eller pulsfrekvenswobling er aktiveret (p1810).

Afhjælpning:

- Indstil den egnede samplingstid $250 \mu s \leq p0115[0] \leq 400 \mu s$ (f.eks. idet p0112 og p0115 indstilles til fabriksindstillingen).
- Opgrader effektdelssoftwaren og/eller -hardware til Smart Mode. Smart-Mode-funktionens tilgængelighed vises i r0192.
- Ved aktiveret software styrerecord (p1810.2 = 1 eller p1810.13 = 1) er ingen Smart Modus tilladt. Enten skal Smart Mode deaktivere, (p3400.0 = 0) eller software-styrerecord skal deaktiveres.
- Ved A_INF gælder: Deaktiver Smart Mode med p3400.0 = 0 og aktiver spændingsreguleringen med p3400.3 = 1. Ved booksize-effektdele skal det kontrolleres at kun Smart Mode er mulig ved en startspænding på $p0210 > 415 V$ i forindstillingen. Er også mellemkredsspændinger over 660 V tilladt i applikationen, kan den spændingsregulerede drift også aktiveres med p0280, p0210, p3400 og p3510. Følg henvisningerne til p0210.

Se også: r0192

206052 <Stedsoplysninger>Fødning: Fortolkning af filtertemperatur ikke understøttet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdelen understøtter ikke fortolkningen af filtertemperaturen.
Denne egenskab (r0192.11) kræves, når der anvendes et Active Interface Module som netfilter (p0220 = 41 ... 45).

Afhjælpning: Opgrader effektdelens firmware til en nyere version.
Se også: r0192, p0220

206080 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Parameter forkert

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: En parameter for fødnings er indstillet forkert.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Nummer på den pågældende parameter..
Se også: p3665, p3667, p3668

Afhjælpning: Den parameter, der er vist i fejlsværdien, skal ændres tilsvarende.
Se også: p3665, p3667, p3668

206100 <Stedsoplysninger>Fødning: Frakobling pga. underspænding i nettet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den filtrerede (stationære) værdi for spændingen er lavere end fejltærsklen (p0283).
Fejlbetegnelse: $U_{eff} < p0283 * p0210$
Fejlsværdi (r0949, flydende komma):
Aktuel stationær spænding.
OBS:
Opstår denne fejl, forsinkes tiden i p3492. Afhjælpes fejlen under forsinkelsestiden, lukkes der ikke ned.
Se også: p0283, p3492

Afhjælpning: - Kontroller net.
- Kontroller startspænding (p0210).
- Kontroller tærskelværdien (p0283).

206105 <Stedsoplysninger>Fødning: Netunderspænding

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Netspændingens filtrerede (stationære) værdi er lavere end fejltærsklen (p0282).
Fejlbetegnelse: $U_{eff} < p0282 * p0210$
Fejlsværdi (r2124, flydende komma):
Aktuel stationær netspænding.
Se også: p0282

Afhjælpning: - Kontroller net.
- Kontroller startspænding (p0210).
- Kontroller fejltærskel (p0282).

206200 <Stedsoplysninger>Tilførsel: En eller flere netfaser svigter

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion:	FRA2 (FRA1)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Svigt eller overspænding i en eller flere netfaser. Fejlen kan opstå i to driftstilstande: 1. Under opstarten af føddningen. Den målte netvinkel afviger fra det regulære forløb ved et 3-fasesystem, en synkronisering af PLL er ikke mulig. Fejlen opstår umiddelbart efter opstart, hvis fasetilordningen L1, L2, L3 på Voltage Sensing Module (VSM) er anderledes en fasetilordning på effektdelen under en drift med VSM. 2. Under føddningens drift. Under en aktiv netspændingsalarm (A06205) eller en stræmsymetrialarm (A06206) er der opstået en yderligere fejl, der medførte en frakobling, Alarmværdierne A06205 og A06206 kan give yderligere oplysninger om årsagen for frakobling. Mulige årsager: - Spændingsdyk i nettet eller fasesvigt med en varighed på mere end 10 ms. - Overbelastning på lastsiden med spidsstrøm. - Kommutteringsdrossel mangler.
Afhjælpning:	- Kontroller net, tilslutningsklemmer og sikringer. - Kontroller tilslutning og størrelse på netfilteret eller netkommutteringsdrosslen. - Kontroller og korriger fasetilordningen på VSM (X521 eller X522) og på effektdelen. - Kontroller belastningen. - Ved svigt under driften kontrolleres de forudgående alarmmeldinger A06205/A06206 med alarmværdierne. Se også: p3463

206205 <Stedsoplysninger>Fødning: Spændingsdyk ved mindst en netfase.

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Spændingsdyk eller overspænding på en eller flere netfaser i drif detekteret.

Hændelsen vises i statusparameter r3405.2.

Hvis ikke andet er angivet i alarmværdierne, så spærres impulserne på alarmstidspunkt for for mindst 8 ms.

Også ved alarmværdierne med impulsspærre opretholdes driftsmeldningen for føddning i r0863.0.

Alarmværdi (r2124, fortolkes bitvist):

Bit 0: Netvinkel-afvigelse pga. netfejl (grænseværdi: p3463).

Bit 2: Virkestrøm-afvigelse.

Bit 3: Netfrekvens-afvigelse (grænseværdier: 115 % * p0284, 85 % * p0285).

Bit 4: Netoverspænding (grænseværdi: 120 % * p0281 * p0210).

Bit 5: Netunderspænding (grænseværdi: 20 % * p0210).

Bit 7: Spidsstrøm-hændelse.

Bit 8: Netvinkel-afvigelse detekteret i Smart Module (p3400.0 = 1). Desuden gælder ved Extended Smart Mode (p3440.1 = 1): Der spærres ingen impulser.

Bit 9: Dyk i mellemkredsspænding detekteret i Smart Mode (p3400.0 = 1).

Bit 11: Fejl i netspændingsdetektering detekteret i Smart Mode (p3400.0 = 1).

Bit 12: Netspændingsafvigelse detekteret i Extended Smart Mode (p3400.0 = 1, p3440.1 = 1). Der spærres ingen impulser.

Bit 14: Efterladningsstrømfejl.

Afhjælpning: Når alarmen udløses, gælder generelt:

- Kontroller net, tilslutningsklemmer og sikringer.
- Kontroller netkvalitet og neteffekt.
- Kontroller belastning.

Afhængig af alarmværdien r2124 gælder desuden:

Re bit 0 = 1:
Netfejl opstået eller mangelfuld reguylatorindstillinger. Ved dårlig netkvalitet eller hyppige netomkoblinger kan grænseværdien p3463 øges ved behov til alarmværdien ikke længere opstår.

Re Bit 2 = 1:
Netfejl opstået eller mangelfuld regulatorindstilling. Kontroller regulatorindstilling og belastning.

Re Bit 3 = 1:
netfejl opstået. Ved dårlig netkvalitet eller hyppige netomkoblinger kan grænseværdierne p0284 og p0285 øges ved behov til alarmværdien ikke længere opstår.

Re Bit 4 = 1:
Netafbrydelse eller netoverspænding opstået.

Re Bit 5 = 1:
Netafbrydelse eller netunderspænding opstået.

Re Bit 7 = 1:
Spidsstrømrakobling pga. netfejl, overbelastning eller forkert/manglende netdrosle.

Re Bit 8 = 1:
Netfejl opstået.

Re Bit 9 = 1:
Netunderspænding eller overbelastning.

Re Bit 11 = 1:
Fejl i mindst en netfase..

Re Bit 12 = 1:
Spændingsfejl i mindst en netfase. Kontroller indstillinger i p3444[2, 3].

Re Bit 14 = 1:
Overbelastning af fødnings eller fejl i mindst en netfase.

Se også: r3405, p3463

206206 <Stedsoplysninger>Fødning: Netstrømme asymmetri Alarm

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Asymmetri på de tre netstrømme på effektdelens tilslutningsklemmerne overstiger den indstillede alarmtærskel (p3465). Årsagen for asymmetrien er som regel en netspændings-asymmetri eller svigt af en netfase (f.eks. en udløst sikring eller en løsnet klemme). Meldingen signaliseres derfor desuden som mulig fasesvigt i statusparameter r3405.2. Cyklise effektsvinginger i mellemkreds med netfrekvens kan ligeledes medføre uægte effektivværdier for netstrømmene. I så fald anbefales det at deaktivere overvågningen (p3465[0, 3] = 0).

Alarmværdi (r2134, flydende komma):

Heltal:

Største fasestrøm-effektivværdi i ampere.

Decimaler:

Kvotient af mindste og største fasestrøm-effektivværdi.

Afhjælpning:

- Kontroller net, tilslutningsklemmer og sikringer
- Kontroller netkvalitet og neteffekt.
- Kontroller belastninger.
- Kontroller indstillinger af p3462 og p3465.

Se også: r3405, p3465

206207 <Stedsoplysninger>Fødning: Netstrøm assymetri**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** FRA1 (FRA2, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Asymmetri i netstrømmene er konstant for stor.

Sandsynlig årsag er et netfasesvigt.

Fejlsværdi (r2133, flydende komma):

Heltal:

Største fasestrøm-effektivværdi i ampere.

Decimaler:

Kvotient af den mindste og den største fasestrøm-effektivværdi.

Afhjælpning:

- Bemærk den forudgående alarm A06206 samt alarmværdien
- Kontroller net, tilslutningsklemmer og sikringer.
- Kontroller indstillingerne i p3462 og p3465.
- Kontroller tilslutning og størrelse af netfilteret/netkommunikationsdroslen.

206208 <Stedsoplysninger>Fødning: Netspænding asymmetri**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Spændingens asymmetri i netfasen er for stor.

Sandsynlig årsag er defekten af en netfase.

OBS:

Denne melding udlæses kun ved aktiveret overvågning af asymmetrien (p3640.1 = 1).

Afhjælpning:

- Kontroller net, tilslutningsklemmer og sikringer.
- Kontroller indstillingsværdier for faseasymmetri (p3647[0, 1]).

206210 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Sumstrøm for høj**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Fasestrømmenes udglattede sum ($i_1 + i_2 + i_3$) er større end 4 % af effektdelens maksimalstrøm (r0209).

Mulige årsager:

- Der foreligger en jordslutning i mellemkredsen, som medfører en høj sumstrøm (r0069.6). Jævnstrømsdelen i strømmene kan medføre beskadigelse/ødelæggelse af effektdel, kommuteringsdrossel eller netfilter!

- Nulpunktjusteringen af strømmålingen blev ikke udført (p3491, A06602).

- Strømmåling defekt i effektdel.

Fejlsværdi (r0949, flydende komma):

Fasestrømmenes udglattede sum.

Afhjælpning:

- Kontroller mellemkredsen for lav- eller højohmet jordslutning og afhjælp den mulige jordslutning.
- Forstør overvågningstiden i strøm-offset-målingen (p3491).
- Udskift eventuelt effektdelen.

206211 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Summestøm for høj.**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, S_INF_828**Reaktion:** FRA2

Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den afrundede sum af fasestrømme ($i_1 + i_2 + i_3$) er for høj. Sumstrømmen har overskredet den indstillede tærskel for jordslutningsovervågningen (p0287). Mulige årsager: - Der foreligger en jordslutning, der medfører en for høj sumstrøm (r0069.6). Jævnandelen i netstrømmene kan medføre skader/ødelæggelse af effektdelen, kommuteringsspolen eller netfilteret! - Nulpunktkalibrering af strømmålingen er ikke gennemført (p3491, A06602). - Strømmålingen i effektdelen er defekt. Fejlværdi (r0949, flydekomma): Afrundet sum af fasestrømme (spidsværdi).
Afhjælpning:	- Kontroller strømmettet for jordslutninger, og fjern dem evt. - Kontroller indstillet tærskel for jordslutningsovervågningen (p0287). - Udskift eventuelt effektdelen. Se også: p0287

206215 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Sumstrøm for høj

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fasestrømmenes udglattede sum ($i_1 + i_2 + i_3$) er større end 3 % af effektdelens maksimalstrøm (r0209).

Mulige årsager:

- Der foreligger en jordslutning i mellemkredsen, som medfører en høj sumstrøm (r0069.6). Jævnstrømsdelen i strømmene kan medføre beskadigelse/ødelæggelse af effektdelen, kommuteringsdrossel eller netfilter!
- Nulpunktjusteringen af strømmålingen blev ikke udført (p3491, A06602).
- Strømmåling defekt i effektdel.

Fejlværdi (r2124, flydende komma):

Fasestrømmenes udglattede sum.

Afhjælpning: - Kontroller mellemkredsen for lav- eller højohmet jordslutning og afhjælp den mulige jordslutning.
- Forstør overvågningstiden i strøm-offset-målingen (p3491).
- Udskift eventuelt effektdelen.

206250 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Netfilterets kondensatorer defekt i mindst en fase

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er registreret en ændring i netfilterets kapacitet i mindst en netfase.

Spændinger og fasestrømme der er målt med en VSM i netfilteret viser en afvigelse af filterkapaciteterne i værdien der er parameteret i p0221.

En ændring eller en defekt i netfilterets kondensatorer medfører en forskydning af resonansfrekvenserne og kan medføre en alvorlig beskadigelse af anlægget.

Alarmværdi (r2124, flydende komma):

Den aktuelt beregnede kapacitet i μF (oprundet til heltalsværdi).

OBS:

Første decimal angiver nummeret på fasen (1, 2, 3) med kapacitetsafvigelsen.

Afhjælpning:

- Kontroller filterkapacitetens parametrede værdi (p0221).
- Kontroller Voltage Sensing Module (VSM) for korrekt fortrådning: Differenssspændinger u12 og u23 skal være påtrykt 100-V/690-V indgangene på VSM. På 10-V indgangene skal netfilterets fasestrøm være påtrykt via en strøm spændingstransformer.
- Kontroller alarmgrænser for tilladt afvigelse i filterkapaciteten (p3676).
- Kontroller netspændingsmålingens normering med VSM (p3660).
- Kontroller filterstrømmålingens normering med VSM (p3670).
- Kontroller netfilterets kondensatorer og udskift eventuelt netfilteret.

Ved parallelkobling af effektdeler gælder:

- Parameter r3677[0...2] viser middelværdien af alle filterkapaciteter.
- Parameter r7320[0...n], r7321[0...n] og r7322[0...n] viser hver enkel filterets kapacitet. Den defekte filter kan lokaliseres via den pågældende VSM.

OBS:

VSM: Voltage Sensing Module

Se også: p0221, p3660, p3670, p3676

206255 <Stedsoplysninger>Fødning: Temperaturtærskelværdi uden for måleområdet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Mindst en temperaturtærskelværdi er indstillet uden for det tilladte værdiområde. Ved sensortype KTY84 (p3665 = 2) eller PT1000 (p3665 = 6) er værdiområdet på 181 °C til 300 °C ikke tilladt. Fejl-værdi (r0949, fortolkes bitvist):

Bitnummeret svarer til nummeret på den pågældende Voltage Sensing Module (VSM):

Bit 0: Værdien i p3667/p3668 ligger uden for det tilladte værdiområde

Ved væskekølede AIme (se p0220 er også værdiområdet på fra 71°C til 300°C .

Bit 1: Værdien i p5467[0]/p5468[0] ligger uden for værdiområdet fra 181°C til 300°C .

2: Værdien i p5467[1]/p5468[1] ligger uden for det tilladte værdiområde.

Se også: p3667, p3668, p5467, p5468

Afhjælpning: Indstil temperaturtærsklerne inden for måleområdet.

206260 <Stedsoplysninger>Fødning: Temperatur i netfilter for høj

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturovervågningen i netfilteret er udløst. Forbliver temperaturen oppe under hele overvågningstiden, medfører dette fejl F06261.

OBS:

Temperaturovervågningen foreligger kun ved et Active Interface Module.

Afhjælpning:

- Kontroller om netfiltertypen, der er indstillet i p0220[0] svarer det til konkret tilsluttede netfilter. Undersøg forbindelsen af netfilteret, der anvendes til føddningen og korriger evt. indstillingen af netfiltertypen i p0220[0].
- Ved AIM-netfiltere (se p0220) skal der ubetinget ske en temperaturovervågning. Kontroller netfilter-temperaturløseren er korrekt tilsluttet indgangen X21 på føddningen.
- Reducer omgivelsestemperaturen på netfilteret.
- Reducer belastningen i føddningen eller filtermodulet.
- Kontroller netspændingens højde.
- Den interne ventilator på filtermodulet er defekt. Udskift eventuelt ventilatoren.
- Temperaturafbryder på filtermodulet er defekt. Udskift eventuelt filtermodulet.

206261	<Stedsoplysninger>Fødning: Temperatur i netfilter permanent for høj
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Efter at temperaturovervågningen er udløst, blev temperaturen i netfilteret overskredet permanent. OBS: Temperaturovervågningen foreligger kun ved et Active Interface Module (AIM).
Afhjælpning:	- Kontroller om netfiltertypen, der er indstillet i p0220[0], svarer det til konkret tilsluttede netfilter. Undersøg forbindelsen af netfilteret, der anvendes til fødnings, og korriger evt. indstillingen af netfiltertypen i p0220[0]. - Ved AIM-netfiltre (se p0220) skal der ubetinget ske en temperaturovervågning. Kontroller, om temperaturlafbryderen i netfilteret er korrekt tilsluttet indgangen X21 på fødnings. - Reducer omgivelsetemperaturen på netfilteret. - Reducer belastningen i fødnings eller netfilteret. - Kontroller netspændingsens højde. - Den interne ventilator på netfilteret er defekt. Udskift eventuelt ventilatoren. - Temperaturlafbryderen på netfilteret er defekt. Udskift eventuelt netfilteret.
206262	<Stedsoplysninger>Fødning: Temperaturlafbryder i netfilter åbnet under tilslutning
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Når fødnings tilsluttes, er temperaturen i netfilteret stadig for høj. Tilslutningen afbrydes.
Afhjælpning:	- Kontroller om netfiltertypen, der er indstillet i p0220[0], svarer det til konkret tilsluttede netfilter. Undersøg forbindelsen af netfilteret, der anvendes til fødnings, og korriger evt. indstillingen af netfiltertypen i p0220[0]. - Ved AIM-netfiltre (se p0220) skal der ubetinget ske en temperaturovervågning. Kontroller, om temperaturlafbryderen i netfilteret er korrekt tilsluttet indgangen X21 på fødnings. - Filtertemperaturen er for høj. Lad netfilteret køle af. - Den interne ventilator i netfilteret er defekt. Udskift eventuelt ventilatoren. - Temperaturlafbryderen i netfilteret er defekt. Udskift eventuelt netfilteret.
206300	<Stedsoplysninger>Tilførsel: Spænding for høj ved tilslutning
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den effektive netspænding Ueff var så høj under tilslutningen, at en reguleret drift ikke er mulig, uden at den tilladte maksimale spænding i mellemkredsen (p0280) overskrides. Fejlbetegnelse : $U_{eff} * 1.5 > p0280$. Fejlsværdi (r0949, flydende komma): Mindst mulig reguleret mellemkredsspænding for netop påtrykt netspænding. Se også: p0280
Afhjælpning:	- Kontroller netspændingen. - Kontroller maksimal mellemkredsspænding og forhøj eventuelt (p0280). - Kontroller tilslutningsspænding og sammenlign med påtrykt netspænding (p0210). - Kontroller om effektdelen er dimensioneret til påtrykt netspænding. Se også: p0210, p0280
206301	<Stedsoplysninger>Fødning: Netoverspænding
Meddelelsesværdi:	Spænding: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den effektive netspændings filtrerede (stationære) værdi Ueff er højere end alarmtærsklen (p0281). Fejlbetegnelse: $U_{eff} < p0281 * p0210$ Alarmværdi (r2124, flydende komma): Aktuel stationær netspænding. Se også: p0281
Afhjælpning:	- Kontroller net. - Kontroller startspænding (p0210). - Kontroller alarmtærskel (p0281). Se også: p0210, p0281

206310 <Stedsoplysninger>Fødning: Startspænding (p0210) forkert parametret.

Meddelelsesværdi:	Spænding: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA1, FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Efter afsluttet forladning blev netspændingen Ueff beregnet med den målte mellemkredsspænding. Spændingen Ueff ligger ikke inden for netspændingens toleranceområde. For toleranceområdet gælder: $85 \% * p0210 < U_{eff} < 110 \% * p0210$. Fejl-værdi (r0949, flydende komma): Påtrykt netspænding Ueff. Se også: p0210
Afhjælpning:	- Kontroller parametret startspænding og ret til efter behov (p0210). - Kontroller netspænding. Se også: p0210

206310 <Stedsoplysninger>Startspænding (p0210) forkert parametret.

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA1, FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Ved AC/AC-apparater ligger den målte mellemkredsspænding efter afsluttet forladning uden for toleranceområdet. For toleranceområdet gælder: $1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210$. OBS: Fejlen kan kun kvitteres, når drevet er lukket ned. Se også: p0210
Afhjælpning:	- Kontroller parametret startspænding og ret til efter behov (p0210). - Kontroller netspænding. Se også: p0210

206311 <Stedsoplysninger>Fødning: Startspænding (p0210) fejl

Meddelelsesværdi:	Spænding: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Netspændingens nom. værdi der er anført i p0210 ligger uden for effektdelens nom. spænding. Efter afsluttet forladning blev den faktiske netspænding U_{eff} beregnet med den målte mellemkredsspænding. Spændingen U_{eff} ligger ikke inden for den indstillede netspændings udvidede toleranceområde i p0210. For det udvidede toleranceområde gælder: $75 \% * p0210 < U_{eff} < 120 \% * p0210$. Alarmværdi (r2124, flydende komma): Påtrykt netspænding U_{eff} . Se også: p0210
Afhjælpning:	- Kontroller parameteret startspænding og ret til efter behov (p0210). - Kontroller netspænding. Se også: p0210

206320 <Stedsoplysninger>Master/slave: Styring til 4-kanals-multiplexer ugyldig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Til en styring af en 4-kanals multiplexer via konnektorindgang p3572 gælder værdierne 0, 1, 2 og 3.
I dette tilfælde blev der registreret en ugyldig værdi. Styringen forbliver aktiv med den foregående værdi.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Ugyldig værdi til trigning af Multiplexer.
Se også: p3572

Afhjælpning: - Kontroller forbindelsen til styringen på Multiplexer (CI: p3572).
- Kontroller signalkildens signalværdi på BICO-forbindelsen.
Se også: p3572

206321 <Stedsoplysninger>Master/slave: Styring af 6-kanals-multiplexer ugyldig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Under trigningen af 6-kanal-multiplexeren med konnektorindgangen p3577 blev der fastslået en ugyldig værdi. Værdierne 0, 1, 2, 3, 4 og 5 er gyldige. Trigningen forbliver aktiv med den forrige værdi.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Ugyldig værdi i trigning af multiplexeren.
Se også: p3577

Afhjælpning: - Kontroller forbindelsen til multiplexerens trigning (CI: p3577).
- Kontroller signalkildens signalværdi for BICO-forbindelsen.

206350 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Målt netfrekvens for høj**Meddelelsesværdi:** Frekvens: %1**Drevobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Den foreliggende netfrekvens f_{net} er højere end den parametrede alarmtærskel ($f_{\text{net}} > p0211 * p0284$). Alarmen kan opstå i to driftstilstande: 1. Under fødnings opstart. Følge: Fødningens synkronisering med nettet afbrydes og genstartes. Bliver netfrekvensen højere end den parametrede alarmtærskel, udløses alarmen igen. 2. Under fødnings drift. Følge: Fødningen forbliver i tilstanden drift, alarmen A06350 afgives. Dette tyder på en alvorlig driftsforstyrrelse. Alarmværdi (r2124, flydende komma): Aktuel beregnet netfrekvens. Se også: p0284
Afhjælpning:	- Kontroller parametret netfrekvens og ændre efter behov (p0211). - Kontroller alarmtærskel (p0284). - Kontroller nettilslutning. - Kontroller netkvalitet. Se også: p0211, p0284

206351 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Målt netfrekvens for ringe

Meddelelsesværdi:	Frekvens: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den foreliggende netfrekvens f_{net} er lavere end den parametrede alarmtærskel ($f_{\text{net}} > p0211 * p0285$). Alarmen kan opstå i to driftstilstande: 1. Under fødnings opstart. Følge: Fødningens synkronisering med nettet afbrydes og genstartes. Forbliver netfrekvensen lavere end den parametrede alarmtærskel, udløses alarmen igen. 2. Under fødnings drift. Følge: Fødningen forbliver i tilstanden drift, alarmen A06351 udløses. Dette tyder på en alvorlig driftsforstyrrelse. Alarmværdi (r2124, flydende komma): Aktuel beregnet netfrekvens. Se også: p0285
Afhjælpning:	- Kontroller parametret netfrekvens og ændre efter behov (p0211). - Kontroller alarmtærskel (p0285). - Kontroller nettilslutning. - Kontroller netkvalitet. Se også: p0211, p0285

206400 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Netdataidentifikation valgt/aktiv

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Netdataidentifikation er valgt og aktiveret. Med næste impulsfrigivelse måles nettets induktivitet og mellemkredskapaciteten. Se også: p3410
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Denne alarm annulleres automatisk efter afslutning af målingen.

206401	<Stedsoplysninger>Tilførsel: Transformatordataidentificering-/testfunktion valgt/aktiv
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er valgt eller aktiveret en identificering af transformatordata eller en transformator-testmodus. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 11: Identificering 1 af transformatordata valgt (automatisk detektering af hovedinduktivitet). 12: Identificering 2 af transformatordata valgt (automatisk detektering af transformator-faseforskydning og forstærkningskorrektion). 13: Identificering 3 på transformatordata valgt (detektering af samlet spredningsinduktivitet for en transformator under en netidentificering). 101: Testfunktion 1 valgt. 102: Testfunktion 2 valgt. Se også: p5480
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Denne alarm forsvinder automatisk, efter at identificeringen er afsluttet.

206500	<Stedsoplysninger>Fødning: Netsynkronisering ikke mulig
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Netsynkronisationen er ikke mulig inden for overvågningstiden. Synkroniseringen af fødning med nettet er afbrudt gentagne gange pga. forkert netfrekvens eller pga. for store netspændingsforvrængninger. Efter 20 forsøg afbrydes synkroniseringen og dermed afbrydes aktiveringsprocessen.
Afhjælpning:	- Kontroller den parametrede netfrekvens, og ændr den eventuelt (p0211). - Kontroller tærkelværdierne indstilling (p0284, p0285). - Kontroller nettilslutningen. - Kontroller tilslutningsklemmer.. - Ved stærke forvrængninger af netspændingen kan tolerancetærskelen p3457[2] iht. ekspertvurdering tilpasses. Ved brug af en Voltage Sensing Module (VSM): - Kontroller nettilslutningen på klemmerne (X521, X522). - Kontroller aktivering af VSM (p0145, p3400). - Kontroller netkvaliteten. OBS: Ved chassis-effektdele er korrekte VSM-spændingsmåleværdier en absolut forudsætning for netsynkronisering. Se også: p0211, p0284, p0285, p3457

206502	<Stedsoplysninger>Tilførsel: Ingen netsynkronisering opnået i transformormagnetisering
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Netsynkroniseringen er ikke mulig inden for overvågningstiden (p5481[2]).
Afhjælpning:	- Kontroller indstilling af tærselværdi (p5485). - Kontroller indstilling af maksimaltid (p5481[2]). - Kontroller netkvaliteten. Se også: p5481, p5485

206503 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Net black start mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828

Reaktion: FRA1 (FRA2, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Nettets black start mislykkedes.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Black startens tilstand (svarer til r5482).

For fejlsværdi r0949 = 109 gælder:

Ved begyndelsen af en sort start (p5581 = 1) er der fundet et net (frekvens og spænding inden for de definerede grænser p0281 til p0285).

For alle andre fejlsværdier gælder:

Maks. antallet for sorte starts (p5581[2]) er overskredet

Afhjælpning: - Kontroller betingelserne for nettets black start.

- Kontroller parametriseringen for nettets black start.

Se også: p5581

206504 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Ø-nettets synkronisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ø-nettets synkronisering mislykkedes.

Alarmsværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Tilstand, i hvilken ø-nettets synkronisering er forblevet (svarer til r5482).

Se også: r5482

Afhjælpning: - Kontroller betingelserne for ø-nettets synkronisering.

- Kontroller parametrene for ø-nettets synkronisering.

Se også: p5581

206505 <Stedsoplysninger> Fødning: Strømgrænse overskredet ved transformatorens magnetisering

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Strømgrænsen blev overskredet under transformatorens magnetisering (r0068 > p5494[1] * r0207).

Afhjælpning: - Kontroller strømgrænsens indstilling (p5494[1]).

- Kontroller transformatorens primære side for kortslutning.

Kontroller effektafbryderens aktiverings- og tilbagemeldingssignal.

Se også: p5494

206601 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Strøm offset måling afbrudt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Defekt i strømmålingen eller der foreligger i en jævnstrøm under offset-målingen. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Der er opstået en for høj fasestrøm under strøm-offset-justeringen. 2: Den målte strøm-offset er større end 3 % af den maksimale tilladte transformerstrøm (f.eks. på grund af en jordslutning i mellemkredsen).
Afhjælpning:	Re alarmværdi = 1: - Mulig afhjælpning ved manglende kontaktor: Forbind nettet tilstrækkeligt længe før FRA1 = 1. Re alarmværdi = 2: - Defekt i strømmålingen eller der foreligger en jævnstrøm under offset-målingen. - Kontroller mellemkredsen for jordslutning.

206602 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Strøm offset måling ikke mulig

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Efter en FRA1 = 1 kunne der ikke udføres en gyldig strøm-offset-måling før kontaktoeren tilsluttes inden for overvågningstiden (p3491). Strøm-offset stilles til 0. Se også: p3491
Afhjælpning:	- Kontroller mellemkredsen for jordslutning. En jordslutning kan ødelægge komponenterne! - Kontroller overvågningstidens indstilling og forstør eventuelt (p3491). Der kræves mindst 100 ms til en gyldig måling (p3491 > 100 ms). NB: Uden en gyldig måling reduceres under særlige omstændigheder mellemkredsspændingsreguleringens kvalitet. Se også: p3491

206700 <Stedsoplysninger> Tilførsel: Kobling af netkontaktør ved belastning

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fødningens kontaktør skal tilsluttes under en TIL-kommando.
Afhjælpning:	- Belast ikke mellemkredsen, hvis føddningen ikke afgiver en driftsmelding (r0863.0 = 1). - Når føddningen kobles fra, skal alle effektdele i mellemkredsen kobles fra. Fødningens driftsmelding (r0863.0) er egnet til koblingen.

206800 <Stedsoplysninger> Fødning: Maksimal stationær mellemkredsspænding nået

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Mellemkredsspændingens nominelle værdi har nået den maksimale stationære spænding der er parametret i p0280. En stigning i mellemkredsspændingen sker med modulationsreserveregulatoren af følgende årsager: - For ringe modulationsreserve (p3480). - For stor netspænding. - For ringe parametret startspænding (p0210). - For høj sat værdi for netblindstrømmen.

Afhjælpning:

- Kontroller indstillingen af startspændingen (p0210).
- Kontroller nettet for overspænding.
- Reducer modulationsreserven (p3480).
- Reducer den nominelle blindstrøm.

Se også: p0210, p0280, p3480

206810 <Stedsoplysninger>Fødning: Mellemkredsspænding alarmtærskel underskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Mellemkredsspændingen er under driften faldet ned under alarmtærsklen. Alarmtærsklen er summen af p0279 og r0296.
OBS:

En underskridelse af Alarmstærskelen vises også via tilstandbit r3405.7.

Mulige årsager:

- Netspændingsdyk eller en anden netforstyrrelse.
- Overbelastning i fødningsen.
- Ved Active Line Module: Regulator forkert parametret.

Se også: p0279, r0296, r3405

Afhjælpning:

- Kontroller netspænding og netkvalitet.
- Reducer effektudtag, undgå springende belastningsskift.
- Ved Active Line Module: Tilpas regulatorparametrering (f.eks. med en automatisk netidentifikation (p3410 = 4, 5)).

206849 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Kortslutningsfunktion aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Strømhystereseregulatoren sekvensstyring har fastslået en kortslutning (r5452, r5522). Netspændingssummen (r5444[0], r5512[0]) ligger under kortslutningens spændingsgrænse (p5459[2], p5529[2]), og strømbegrænsningen er aktiv (r5402.3=1, r5502.3=1).

OBS:

Den effektive strømgrænse fås af den parametrede overstrøm (p5453) og hysteresens bredde (p5454).

Afhjælpning:

- Kontroller strømhystereseregulatoren parametrering (p5453).
- Kontroller netledningerne for kortslutning.

206850 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Kortslutningen eksisterer for længe.

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den maks. tilladte varighed (p5458[1], p5528[1]) for kortslutningen er overskredet. Kortslutningen kunne ikke afklares inden for denne tid.

Afhjælpning:

- Kontroller indstilling af min. tid (p5458[1], p5528[1]).
- Kontroller net og sikringer.

206851 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Decentral tilførsel netovervågning er udløst

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Netovervågningen for den decentrale netføddning er udløst.
 Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
 Svarer til statusordet (r5542).
Afhjælpning: - Kontrollet nettet.
 - Kontroller parametring af net-overvågningen (p5540 ...p5559).

206855 <Stedsoplysninger>Forsyning: netfilterovervågning udløst

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: En tærkselværdi, der er parametret i p3678, er overskredet eller underskredet.
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 0: Spændingstærskelværdi alfa/beta-spændingsovervågning underskredet (p3678[0]).
 2: Spændingstærskelværdi for lederspændingsovervågningen er underskredet (p3678[0]).

 x1:
 Strømtærskelværdi overskredet (p3678[1]. 10er sted koder effektdelnummeret på den pågældende Active Interface Modules.

 Eksempel:
 01 : Overstrøm i netfilter 1
 11 : Overstrøm i netfilter 2
 Se også: p3678, p3679
Afhjælpning: - Kontroller parameterindstilling af tærskelværdier for filterovervågning (p3678]).
 - Kontroller filter.
 Ved fejl-værdi = 0
 - Kontroller indstilling af afrundingstid for spændingsovervågning (p3679[0]).
 Re fejl-værdi = 1:
 - Kontroller indstilling af min. tiden for strømovervågning (p3679[1]).

206860 <Stedsoplysninger>Tilførsel: Aktivering af funktionsmodul ikke mulig

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: A_INF_828
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Aktivering af funktionsmodul ikke mulig.
 Den anvendte effektdel har ikke mindst en af de følgende egenskaber:
 - Styreblok med strømbegrænsningsregulering" (r0192.19).
 - Styreblok med strømbegrænsningsregulering" (r0192.30).
 Pågældende funktionsmodul se fejl-værdi r0949 (værdien r0949 svarer til bit fra parameter p0108.)
 r0949=7 funktionsmodul "Dynamisk netunderstøttelse"
 r0949=12 funktionsmodul " Netstatikregulering"
 Se også: r0192
Afhjælpning: - Kontroller, om den anvendte effektdel har egenskaben "Styreblok med strømbegrænsningregulering" (r0192.19 eller styreblok med strømbegrænser på alle faser (r0192.30).
 - Udskift eventuelt den anvendte effektdel med en effektdel, der har egenskaben "Styreblok med strømbegrænsningregulering".

206900 <Stedsoplysninger>Braking module: Fejl (1-> 0)**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Braking Module melder "Fejl (1 -> 0)" via klemme X21.4 (form "booksize") eller klemme X21.5 (form "chassis"). Dette signal forbindes med systemets digitale indgang via binektorindgangen p3866[0...7] og forbindes tilsvarende. Mulige årsager:

- Signalets fortrådning eller signalkildens BICO-forbindelse er forkert.
- Overtemperatur.
- Den elektroniske strømforsyning mangler.
- Jordslutning/kortslutning.
- Intern fejl i komponenten.

Se også: p3866

Afhjælpning:

- Kontroller binektorindgang p3866[0...7] og trådføring fra klemme X21.4 (form "booksize") eller klemme X21.5 (form "chassis").
- Reducer bremsningerne.
- Kontroller 24 V forsyningen i komponenten.
- Kontroller for jord- eller kortslutning.
- Udskift evt. komponenten.

206901 <Stedsoplysninger>Braking module: Alarm l2t-frakobling**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Braking Module format "booksize" melder "Forvarsling l2t-frakobling" via klemme X21.3. Dette signal fortrådes med systemets digitale indgang, og forbindes tilsvarende via binektorindgangen p3865[0...7]. OBS: Ved formatet "chassis" understøttes denne funktion ikke.

Afhjælpning:

- Reducer bremsningerne.
- Kontroller binektorindgang p3865[0...7] og trådføring fra klemme X21.3 på det pågældende Braking Module.

206904 <Stedsoplysninger>Braking Module intern er spærret**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Det interne Braking Module blev spærret via binektorindgangen p3680 = 1-signal. I spærret tilstand kan energien ikke reduceres med bremsemodstand. Se også: p3680

Afhjælpning: Frigør det interne Braking Module (BI: p3680 = 0-signal).

206905 <Stedsoplysninger>Braking Module intern l2t-frakobling alarm**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Det interne Braking Module afgiver en alarm pga. for høj I2t-værdi.
80% af bremsemodstandens maksimale indkoblingstid er nået.

OBS:

Denne melding vises også via BO: p3685.

Se også: r3685

Afhjælpning: Reducer bremsningerne.

206906 <Stedsoplysninger>Braking Module intern fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: B_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Det interne Braking Module afgiver en fejlmelding pga. overstrøm eller for høj I2t-værdi og er derfor spærret.

OBS:

Denne melding vises også via BO: p3686.

Fejl-værdi (r0949, fortolk bitvis):

Bit 0 = 1: I2t-overskridelse

Bit 1 = 1: Overstrøm

Se også: r3686

Afhjælpning: Reducer bremsningerne.

206907 <Stedsoplysninger>Braking Module intern overtemperatur

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: B_INF_828

Reaktion: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den tilsluttede temperatursensor i bremsemodstanden melder overtemperatur.

Braking Module er stadig aktiv. Efter yderligere 60 sek. overtemperatur udlæses fejlen F06908 .og Braking Module frakobles.

Se også: r3687

Afhjælpning: - Reducer temperaturen på sensoren.
- Kontroller temperatursensorens tilslutning.

206908 <Stedsoplysninger>Braking Module intern overtemperatur frakobling

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: B_INF_828

Reaktion: FRA2 (FRA1)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Frakobling af Braking Module pga. overtemperatur i temperatursensoren på bremsemodstanden.

Sensoren melder overtemperaturen i mere end 60 sek.

Se også: r3688

Afhjælpning: - Reducer temperaturen på sensoren.
- Kontroller temperatursensorens tilslutning.

206909 <Stedsoplysninger>Braking Module intern Uce-fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: B_INF_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Overvågningen af kollektor-emitter-spændingen (Uce) til aktiveringen af bremsestyringen er udløst i effektdelen. Mulige årsager: - Kortslutning ved bremsemodstandens klemmer. - Defekt effekthalvleder i bremsemodstandens aktivering. OBS: Denne fejl udlæses også, selv om der ikke er tilsluttet en bremsemodstand og energien føres tilbage til Braking Module. Se også: r3689
Afhjælpning:	- Tilslut bremsemodstanden. - Kontroller bremsemodstandens tilslutning. - Kontroller bremsemodstanden. - Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Udskift apparatet.

207011 <Stedsoplysninger>Drev: Motor overtemperatur

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: KTY 84/PT1000:

Motortemperaturen har overskredet fejltærsklen (p0605), eller tiden (p0606) er udløbet efter alarmtærsklens overskridelse (p0604).

PTC, bimetal bryder:

Udløsetærsklen fra 1650 ohm blev overskredet (ved SME p4600 ... p4603 eller ved TM120 p4610...p4613 = 10, 30) og tiden (p0606) efter overskridelse af 1650 ohm udløbet (ved SME p4600 ... p4603 eller ved TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32).

Motortemperaturmodel:

Den beregnede motortemperatur er for høj.

Mulige årsager:

- Motoren er overbelastet.
- Motorens omgivelsestemperatur er for høj.
- PTC-bimetal-bryder: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
- Motortemperaturmodellen er forkert parametret.

Hysteres: 2 K

Fejlsværdi: (r0949, fortolkes decimalt):

1, 2, 3, 4:

Nummer på temperaturkanalen, der medfører meldingen (ved SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).

200:

Motortemperaturmodel 1 (I2t): Temperatur for høj.

300:

Motortemperaturmodel 3: Temperatur er stadig højere end alarmtærsklen efter overvågningstidens udløb.

301:

Motortemperaturmodel 3: Temperatur for høj eller modellen er ikke parametret.

302:

Motortemperaturmodel 3: Encodertemperatur ligger ikke i det gyldige område.

Se også: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

- Afhjælpning:**
- Reducer motorens belastning.
 - Kontroller omgivelsestemperaturen og motorens udluftning.
 - Kontroller fortrådningsgrænserne og tilslutningen af temperatursensoren.
 - Kontroller overvågningsgrænserne.
 - Kontroller encodertypen (p0404).
 - Kontroller motortypen (p0300, p0301).
 - Kontroller motortemperaturmodellens aktivering (p0612).
 - Kontroller motortemperaturmodellens parameter.
 - Kontroller encoderen (p0404).
- Se også: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397

207012 <Stedsoplysninger>Drev: Motortemperaturmodel 1/3 overtemperatur

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Via motortemperaturmodel 1/3 er der konstateret at en Alarmtærskel er overskredet.
Hysteres:2K.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

200:

Motortemperaturmodel 1 (I2t): Temperatur for høj.

300:

Motortemperaturmodel 3: Temperatur for høj.

Se også: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, p0613

- Afhjælpning:**
- Kontroller motorbelastningen, og reducer eventuelt.
 - Kontroller motorens omgivelsestemperatur.
 - Kontroller motortemperaturmodellens aktivering (p0612).
- Motortemperaturmodel 1 (I2t):
- Kontroller termisk tidskonstant (p0611).
 - Kontroller alarmtærskelen.
- Motortemperaturmodel 3:
- Kontroller motortype.
 - Kontroller alarmtærskel.
 - Kontroller modelparametre.
- Se også: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, r5397

207013 <Stedsoplysninger>Drev: Motortemperaturmodel konfiguration fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der opstod en fejl i motortemperaturmodellens konfiguration. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): 300: Motortemperaturmodel 3: Encoderen leverer ikke encodertemperaturen, der kræves til den termiske model. 301: Motortemperaturmodel 3: Encodertypen er ukendt. 302: Motortemperaturmodel 3: Der blev aktiveret mindst en anden temperaturmodel på samme tidspunkt. 303: Motortemperaturmodel ukendt i den faktiske firmware-version. Se også: p0300, p0301, p0404, p0612
Afhjælpning:	- Kontroller encodertypen. - Kontroller motortypen. - Kontroller motortemperaturmodellens aktivering (p0612). - Kontroller motortemperaturmodellens parametre (p5350 og følgende). Se også: p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <Stedsoplysninger>Drev: Motortemperaturmodel konfiguration alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er opstået en fejl i motortemperaturmodellens konfiguration. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Alle motortemperaturmodeller: Det er ikke muligt at gemme modeltemperaturen. 300: Motortemperaturmodell 3: Tærskelværdi for alarmen (r5398) er højere end tærskelværdi for fejlen (r5399). Se også: p0610, p5390, p5391
Afhjælpning:	- Indstil reaktionen ved motorovertemperatur til "Alarm og forstyrrelse, reduktion af I_max ikke mulig" (p0610 = 2). - Kontroller og korreger tærskelværdierne (r5398,r5399). Se også: p0610, p5390, p5391

207015 <Stedsoplysninger>Drev: Motortemperatursensor Alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	ved evaluering af den temperatursensor, der er indstillet i p0600 og p0601 er der fundet en fejl. Denne fejl medfører at tiden startes i p0607. Foreligger fejlen stadig efter at denne tid er udløbet, udlæses fejl F07016, dog tildigst 50 ms efter alarm A07015. Mulige årsager: - Trådbud eller sensor ikke tilsluttet (KTY: R > 1630 ohm, PT1000: R > 1720 ohm). - Målt modstand for lille (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm). Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): - Ved SME/TM120 valgt (p0601 = 10, 11) gælder: Nummer på den temperaturkanal, der har udløst meldingen.
Afhjælpning:	- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning. - Kontroller parametring (p0600, p0601). Se også: r0035, p0600, p0601, p0607

207016 <Stedsoplysninger>Drev: Motortempertursensor forstyrrelse**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Ved evaluering af den temperatursensor, der er indstillet i p0600 og p0601 er der opdaget en fejl.

Mulige årsager:

- Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet (KTY: R > 1630 ohm, PT1000: R > 1720 ohm).
- Målt modstand for lille (PTC: R < 20 ohm, KTY: R < 50 ohm, PT1000: R < 603 ohm).

OBS:

Når alarmerne A07015 foreligger, startes tiden i p0607. Foreligger fejlen stadig efter at denne tid er gået, udlæses fejlen F07016, tidligst dog 50 ms efter alarmerne A07015.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

- Når SME/TM120 er valgt (p0601 = 10, 11) gælder:
Nummer på den temperaturkanal, der medførte denne melding.
- Se også: p0607

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Kontroller parametreningen (p0600, p0601).
- Asynkronmotorer: Frakoble temperatursensorfejl (p0607 = 0).
- Forefindes TM120 og SMC/SME (p0601 = 10, 11) på drevet, indstilles den samme sensortype (p4610 ... p4613) som for TM120.

Se også: r0035, p0600, p0601, p0607

207017 <Stedsoplysninger>Ekstra temperatur alarmtærskel overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Den ekstra temperatur har overskredet alarmtærsklen i p4102[0].

Med denne alarm startes også tiden i p4103. Er alarmerne stadig aktive efter denne tid, udgives fejlen F07018.

- Overtemperatur (r4105 > p4102[0]).

Se også: p4100, p4102, p4103, r4105

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Kontroller parametreningen (p4100).

207018 <Stedsoplysninger>Ekstra temperatur fejltærskel overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA1 (ENCODER, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Den ekstra temperatur har overskredet fejltærsklen i p4102[1].

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

0:

Overtemperatur (r4105 > p4102[1] eller r4105 > p4102[0] i mere end tiden i p4103).

1:

Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet (KTY: R > 1630 ohm), PT1000: R > 1720 ohm).

Målt modstand for ringe (KTY: R < 50 ohm), PT1000: R > 603 ohm).

Se også: p4100, p4102, p4103, r4105

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Kontroller parametreningen (p4100).

207080 <Stedsoplysninger>Drive: Forkert reguleringsparameter**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Reguleringens parameter er forkert parametret (f.eks. p0356 = L_spredning = 0).

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Fejlværdien indeholder det pågældende parameternummer.

Se også: p0310, p0311, r0311, p0341, r0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082, p1300

Afhjælpning: Foretag en ændring af den parameter, der vises i fejlværdien (r0949) (f.eks. p0640 = strømgrænse > 0).

Se også: p0311, r0311, p0341, r0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082

207082 <Stedsoplysninger>Makro: Udførelse ikke mulig**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, ekstra information: %2, forel. parameternummer: %3**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Makroen kan ikke udføres.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

ccccbbaa hex:

cccc = Foreløbig parameternummer, bb= ekstra information, aa = fejlårsag

Fejl på selve triggerparameteren:

19: Indlæst fil er ikke gyldig for parameter 15.

20: Indlæst fil er ikke gyldig for parameter 15.

21: Indlæst fil er ikke gyldig for parameter 700.

22: Indlæst fil er ikke gyldig for parameter 1000.

23: Indlæst fil er ikke gyldig for parameter 1500.

24: Datatype for en TAG er forkert (f.eks. indeks, nummer eller bit er ikke U16).

Fejl ved parametre, der skal programmeres:

25: ErrorLevel har en undefineret værdi.

26: Mode har en undefineret værdi.

27: I Tag Value blev en værdi indtastet som string, som ikke er "DEFAULT".

31: Indtastet drevobjekttype er ukendt.

32: Der kunne ikke findes et apparat til det udregnede drevobjektnummer.

34: En triggerparameter blev indlæst rekursivt.

35: Det er ikke tilladt at skrive en parameter med en makro.

36: Kontrol af parameterbeskrivelsen mislykkedes, parameteren kan kun læses, findes ikke, forkert datatype, værdiområde eller tilordning forkert.

37: Kildeparameteren for BICO-forbindelsen kunne ikke beregnes.

38: Der blev programmeret et indeks for en ikke indekseret (eller CDS-afhængig) parameter.

39: Der blev ikke programmeret et indeks for en indekseret parameter.

41: En BitOperation er kun tilladt for parameter med parameterformatet DISPLAY_BIN.

42: Der blev programmeret en værdi ulig 0 eller 1 for en BitOperation.

43: Læsningen af den parameter, der skal ændres af en BitOperation, mislykkedes.

51: Fabriksindstillingen af DEVICE må kun udføres på DEVICE.

61: Værdiens programmering mislykkedes.

Afhjælpning: - Kontroller den pågældende parameter.

- Kontroller makrofil og BICO-forbindelsen.

Se også: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Stedsoplysninger>Makro: ACX-fil ikke fundet**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: ACX-filen (makro) der skal udføres kunne ikke findes i den pågældende mappe.
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameternummer, med hvilket der skulle startes.
Se også: p0015, p0700, p1000, p1500

Afhjælpning: - Kontroller om filen er gemt i den pågældende bibliotek på hukommelseskortet.
Eksempel:
Er p0015 = 1501 sat, skal den udvalgte ACX-fil findes i følgende bibliotek:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Stedsoplysninger>Makro: Betingelse for WaitUntil ikke opfyldt**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Ventebetingelsen der er indstillet i makroen kunne ikke opfyldes efter et antal forsøg.
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameternummer, med hvilket der skulle startes.

Afhjælpning: Kontroller og korreger betingelsen for WaitUntil-sløjlen.

207085 <Stedsoplysninger>Drev: Parameter for styring/regulering ændret**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Parameter for styring-/regulering blev ændret af følgende årsager:
Mulige årsager:
1. Pga. andre parametre har de dynamiske grænser overskredet hinanden.
2. Pga. ikke eksisterende egenskaber i den anvendte hardware kan de ikke benyttes.
3. Pga. værdiens manglende termiske tidskonstant vurderet.
4. Pga. værdiens manglende termiske motorværn motortemperaturmodel 1 aktiveret.
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Ændret parameternummer.
340:
Den automatiske beregning af motor- og reguleringsparametrene blev udført (p0340 = 1), da vektorreguleringen blev aktiveret senere som konfiguration (r0108.2).
611:
Tidskonstanten for den termiske motormodel 1 blev vurderet.
612:
Den termiske motormodel 1 blev aktiveret (p0612.0 = 1).
Se også: p0640, p1082, r1082, p1300, p1800

Afhjælpning: Ingen nødvendig:
Det er ikke nødvendigt at ændre parameteren, da parametrene allerede er begrænset korrekt.

207086 <Stedsoplysninger>Enhedsskift: Parameterværdier overholdes ikke pga. referenceværdiændring**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Systeminternt blev der ændret en referenceparameter. Dette medførte, at den indstillede værdi i baseret visning ikke kunne skrives ved de pågældende parametre. Værdierne for parametrene blev ændret til tilsvarende misligholdt minimal-/maksimalgrænse eller fabriksindstillingen. Mulige årsager: - Misligholdelse af statisk eller applikativ minimalgrænse/maksimalgrænse. Fejlsværdi (r0949, parameter): Diagnoseparameter til visning af parametre, hvis værdi ikke kunne udregnes igen. Se også: p0304, r0304, p0305, r0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Afhjælpning:	Kontroller og korriger evt. den tilpassede parameter værdi. Se også: r9450

207087 <Stedsoplysninger>Drev: Encoderløs drift ikke mulig med indstillet pulsfrekvens.

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	En encoderløs drift er ikke mulig for den indstillede pulsfrekvens (p1800). Den encoderløse drift aktiveres under følgende betingelser: - Skiftomdrejningstallet for en encoderløs drift (p1404) er mindre end det maksimale omdrejningstal (p0322). - Der er indstillet en reguleringstype med encoderløs drift (p1300). - En encoderfejl i motorencoderen medfører fejlreaktioner med encoderløs drift (p0491). Se også: p0491, p1300, p1404, p1800
Afhjælpning:	Forhøj pulsfrekvensen (p1800). OBS: I encoderløs drift skal pulsfrekvensen være mindst lige så høj som en fjerdedel af strømregulator takten (1/p0115[0]).

207088 <Stedsoplysninger>Enhedsskift: Parameterværdier overholdes ikke pga. enhedsskift

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der blev indledt en enhedsskift. Derved blev en parametergrænse misligholdt. Mulige årsager for fejl i parametergrænsen er: - Ved afrundingen af en parameter med henblik på decimalerne blev den statiske minimalgrænse eller maksimalgrænse ikke overholdt. - Upræcision ved datatype "Floating Point". I dette tilfælde oprundes der hvis minimalgrænsen ikke blev overholdt og nedrundet hvis maksimalgrænsen ikke blev overholdt. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Diagnoseparameter r9451 til visning af alle parametre, hvis værdi skal tilpasses. Se også: p0100, p0349, p0505
Afhjælpning:	Kontroller og korriger evt. de tilpassede parameterværdier. Se også: r9451

207089 <Stedsoplysninger>Enhedsskift: Aktivering af et funktionsmodul blokeret hvis enheder omskiftet

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN

Kvittering: INGEN
Årsag: Der blev forsøgt at tilføje et funktionsmodul. Det er ikke tilladt, hvis enhederne allerede er omskiftet.
Se også: p0100, p0349, p0505
Afhjælpning: Nulstil enhedsomkobling(er) til fabriksindstillinger.

207090 <Stedsoplysninger>Drev: Momentgrænse foroven mindre end forneden

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Den øverste momentgrænse er mindre end den nederste momentgrænse.
Afhjælpning: Forbindes parameteren P1 med p1522 og parameteren P2 med p1523, skal det sikres at $P1 \geq P2$.

207091 <Stedsoplysninger>Drev: Beregnet strømregulatorodynamik ikke gyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Ved aktiveret One Button Tuning ($p5300 = 1$) måles efter impulsfrigivelse af strømregulering. Denne fortolkning har resulteret i at strømreguleringskredsen ikke er passende indstillet.
Mulige årsager:
- Forkert indstillet strømregulator.
- PRBS amplitude indstillet for højt ($p5296$).
Alarmværdi ($r2124$, fortolkes hexadecimalt):
1: Dynamik for lav.
2: Strømregulator instabil.
OBS:
PRBS: Pseudo Random Binary Signal (binært støj)
Afhjælpning: - Gentag målingen med en mindre exciteringsamplitude ($p5296$).
- Tilpas evt. strømregulatorens forstærkning ($p1715$).

207092 <Stedsoplysninger>Drev: Estimator for inertien ikke færdig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Estimator for inertien har endnu ikke fundet gyldige værdier.
Accelerationens beregning kan ikke udføres.
Estimator for inertien er svunget ind, når friktionsværdierne ($p1563$, $p1564$) samt inertiværdien ($p1493$) blev beregnet og det pågældende statussignal er sat ($r1407.26 = 1$).
Inerti-estimatoren påvirkes af følgende parametre:
 $p1560$, $p1561$, $p1562$
Afhjælpning: Gentag processen, til inerti-estimatoren er svunget ind ($r1407.26 = 1$).
Advarslen annulleres automatisk efter at inerti-estimatoren er svunget ind.

207093 <Stedsoplysninger>Drev: Testsignal fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Under funktion "Testsignal" (p5307.1 = 1) er der fundet en fejl. Funktionen er ikke udført eller afbrudt. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Der er ikke fastlagt en afstandsbegrænsning (p5308 = 0) 2: Estimator for inertien blev ikke stabiliseret inden for den parametrede tid (p5309) (r1407.26). 3: Den parametrede strækning blev overskredet (p5308). 4: Ingen motorencoder parametret (omdrejningstalregulering uden encoder). 5: Offset (p5297) er for stor for den parametrede afstand (p5308). 6: Impulsfrigivelse af fjernet under flyttebevægelsen. 7: Nom. omdrejningstalværdi ulig nul. Se også: p5307, p5308, p5309
Afhjælpning:	Re fejlværdi 1: 1: Fastlæg afstandsbegrænsningen (p5308). Re fejlværdi = 2: - Øg varigheden eller afstandsbegrænsningen (p5309), (p5308). Re fejlværdi = 3: - Kontroller afstandsbegrænsningen (p5308). Re fejlværdi = 4: - Konfigurer omdrejningstalregulering med encoder. Re fejlværdi = 5: - Øg afstandsbegrænsning p5308, eller formindsk offset p5297. - Fejlen kan kun kvitteres efter p5300 = 0 er sat. Ved fabrikindstilling er testsignaltiden på ca. 1.3 sek. Indstilles f.eks. som offset (p5297) en værdi på 60 1/min, så opstår en afstand på 1.3 omdrejninger. I p5308 skal derfor indstilles en værdi, der er større end denne afstand + 10 % reguleringsreserve (f. eks. p5308 = 515 °). Desuden er afstanden fra omdrejningstalsamplingsid (p0115[1] og konfiguration af regulatoren (p5271). Til fejlværdi = 6: - Lad motoren forblive tændt, til funktionen "Testsignal" er fuldstændigt afsluttet. Re fejlværdi = 7: - Nulstil nom. omdrejningstalværdi.

207094 <Stedsoplysninger>Generel parametergrænseoverskridelse

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Parameterværdien blev korrigeret automatisk, da en parametergrænse blev overskredet. Minimalgrænse underskredet --> Parameter indstilles til minimalværdi. Maksimalgrænse overskredet --> Parameter indstilles maksimalværdi. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Parameternummer, hvor værdien skulle tilpasses.
Afhjælpning:	Kontroller og korriger evt. de tilpassede parameterværdier.

207095 <Stedsoplysninger>Drev: One Button Tuning aktiveret

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Funktionen One Button Tuning er aktiveret. Med den næste aktiveringskommandogennemføres One Button Tuning. Se også: p5300

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Alarmen annulleres automatisk efter afslutning af One Button Tuning (p5300 = 0).

207097 <Stedsoplysninger>Drev: Testsignal fejl vejbegrænsning

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, kørselsstrækningen: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er fundet en fejl ved udførelse af funktion "Testsignal" (p5307.1 = 1) eller Autotuning-udvalg (p5300 = 1) er der fundet en fejl.

Funktionen er ikke udført eller afbrudt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

yyyyxxxx hex: yyyy = fejlårsag, xxxx = flytteafstand

Se også: p5307, p5308, p5309

Afhjælpning: - Indtast kørselsstrækningen i parameter p5308 eller fravælg den pågældende funktion i p5301.

- Ved fejlårsagen = 1, 2 er eventuel også mindre kørselsstrækninger mulig.

Re fejlårsag = 1:

- I parameter p5301 fravælges bit 0 og bit 1.

Re fejlårsag = 2:

- I parameter p5301 fravælges bit 2.

Re Fejlårsag = 3:

- I parameter p5301 fravælges bit 4 og bit 5.

207098 <Stedsoplysninger>Drev: One Button Tuning konfigurationsfejl

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Die angeforderte One Button Tuning Konfiguration (p5301) wird nicht unterstützt.

Störwert (r0949, binär interpretieren):

Bit 5:

Funktionen kræver den aktiverede funktionsmodul "Advanced Positioning Control" (APC).

Se også: p3700, p5301

Afhjælpning: Til bit 5 = 1:

- Aktiver funktionsmodul "APC" (r0108.7 = 1).

- Tænd for funktion "APC uden sensor på belastningssiden" (p3700.2 = 1).

207100 <Stedsoplysninger>Drev: Samplingtid kan ikke nulstilles

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Nulstilles drevparameteren (p0976) kan samplingstiderne ikke nulstilles med p0111, p0112, p0115.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Parameter, hvis indstilling forhindrer en nulstilling af samplingstiderne.

Se også: r0110

Afhjælpning: - Arbejd videre med de indstillede samplingstider.

- Programmer basistakten p0110[0] til den oprindelige værdi før drevparameteren nulstilles.

Se også: r0110

207110	<Stedsoplysninger>Drev: Samplingtider og basistakt passer ikke
Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	De parametredede samplingstider svarer ikke til basistakten. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Fejlsværdien angiver den pågældende parameter. Se også: r0110, r0111, p0115
Afhjælpning:	Indtast samme strømregulatorsamplingstider som til basistakten, f.eks. ved at vælge p0112. Vær opmærksom på valget af basistakten i p0111. Samplingstiderne i p0115 kan kun ændres manuelt i samplingstidsforindstillingen "Ekspert" (p0112). Se også: r0110, r0111, p0112, p0115
207140	<Stedsoplysninger>Drev: Strømregulator for spindel passer ikke
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den parametredede strømregulator-samplingstid for spindlen er indstillet for stort.
Afhjælpning:	Indstil samplingstiden til den samme som eller mindre end værdien i r5034 (p0112, p0115). Se også: p0112, p0115, r5034
207200	<Stedsoplysninger>Drev: Styringsprioritet ON-kommando aktiv
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	TIL/FRA1-kommandoen er aktiv (intet 0-signal) Kommandoen påvirkes enten via binektorindgangen p0840 (aktuel CDS) eller styreordet bit 0 over styreprioriteten.
Afhjælpning:	Både signalet via binektorindgangen p0840 (aktuel CDS) eller styreordet bit 0 over styreprioriteten kobles til 0.
207220	<Stedsoplysninger>Drev: PLC styring mangler
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN) Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Signalet "Styring via PLC" mangler under driften. - Binektorindgangens forbindelse til "Styring via PLC" forkert (p0854). - Den overordnede styring har fjernet signalet "Styring via PLC". - Dataoverførslen via fieldbus (master/drev) blev afbrudt.
Afhjælpning:	- Kontroller binektorindgangens forbindelse til "Styring via PLC" (p0854). - Kontroller og tænd evt. for signalet "Styring via PLC". - Kontroller dataoverførslen via fieldbus (master/drev). OBS: Hvis drevet stadig skal køre efter at "styring via PLC" blev fjernet, skal fejlreaktionen parametres til INGEN eller meldingstypen parametres til alarm.

207300 <Stedsoplysninger>Drev: Netrelæ tilbagemelding mangler**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** FRA2 (INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:

- Netkontakteren kunne derfor ikke tilsluttes inden for tiden i p0861.
- Netkontakteren kunne derfor ikke frakobles inden for tiden i p0861.
- Netkontakteren svinger under driften.
- Netkontakten er tilsluttet, selv om omretteren er koblet fra.

Afhjælpning:

- Kontroller indstillingen af p0860.
- Kontroller feedbackkredsløbet fra kontakteren.
- Forhøj overvågningstiden i p0861.
- For G150LE (effektudvidelse)/G150HP (High Power) gælder: Overvåges effektafbryderne mod værdier med aktivering af netkontakt i drevobjektet B_INF, skal parameteren p0869.1 = 0 konfigureres ved B_INF.

Se også: p0860, p0861

207300 <Stedsoplysninger>Drev: Netrelæ tilbagemelding mangler**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:

- Netkontakteren kunne derfor ikke tilsluttes inden for tiden i p0861.
- Netkontakteren kunne derfor ikke frakobles inden for tiden i p0861.
- Netkontakteren svinger under driften.
- Netkontakten er tilsluttet, selv om omretteren er koblet fra.

Afhjælpning:

- Kontroller indstillingen af p0860.
- Kontroller feedbackkredsløbet fra kontakteren.
- Forhøj overvågningstiden i p0861.

Se også: p0860, p0861

207320 <Stedsoplysninger>Drev: Automatisk genopstart afbrudt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:

- Det fastlagte antal genstartforsøg (p1211) er opbrugt, da fejlene ikke kunne kvitteres inden for overvågningstiden (p1213). Ved hvert nyt startforsøg nedsættes antal af (p1211) genstartforsøg.
- Effektdelens overvågningstid er udløbet (p0857).
- Når idriftsættelse afsluttes eller når motoridentifikationen eller optimering af omdrejningstaloptimering er slut, genstartes ikke automatisk.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- Øg antallet af genstartforsøg (p1211). Det faktiske antal startforsøg vises i r1214.
- Øg ventetiden i p1212 og/eller øg overvågningstiden i p1213.
- Øg overvågningstiden for effektdelen eller frakobl. (p0857).

207321 <Stedsoplysninger>Drev: Automatisk genopstart aktiv**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Genstartsautomatikken (GSA) er aktiv. Når nettet vender tilbage og/eller årsagen til aktive fejl fjernes genstartes drevet automatisk. Impulserne frigives og motoren begynder at dreje.
Afhjælpning:	- Spær eventuelt genstartsautomatikken (GSA) (p1210 = 0). - Afbryd eventuelt genstarten direkte ved at fjerne tilkoblingskommandoen (BI: p0840).

207329 <Stedsoplysninger>Drev: kT-estimator, kT(iq)-karakteristik eller spændingskompensation fungerer ikke

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En funktion i funktionsmodulet "Udvidet momentstyring" (r0108.1) blev aktiveret, dog foreligger der ingen (fuldstændig) funktion.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1 ... 3: kT estimator er aktiv (p1780.3 = 1) uden en fungerende kompensation af spændingsaberration i omretter. Derved er momentnøjagtigheden meget begrænset.

1: Omretteraberration "slutværdi" er 0 (p1952).

2: Omretteraberration "strømoffset" er 0 (p1953).

3: Spændingsaberrationens kompensation er koblet fra (p1780.8 = 0).

4: kT-estimatoren (p1780.3 = 1), kT(iq)-karakteristik (p1780.9 = 1) eller spændingsaberrationens kompensation (p1780.8 = 1) blev aktiveret uden at funktionsmodulet "Udvidet momentstyring" blev aktiveret (ved aktiveret funktionsmodul gælder: r0108.1 = 1).

5: kT(iq)-karakteristikken er aktiveret (p1780.9 = 1). Der kT-karakteristikværdien kT1 er dog 0 (p0645). Funktionen er ikke aktiv.

Afhjælpning: Re alarmværdi = 1, 2:

- Udfør identifikation af spændingsaberration i omretter (p1909.14 = 1, p1910 = 1).

- Indstil parameteren til kompensation af spændingsaberrationen i omretter (p1952, p1953).

Re fejlsværdi = 3:

- Tilslut kompensationen af spændingsaberrationen i omretter (p1780.8 = 1).

Re alarmværdi = 4:

- Funktionsmodulet "Udvidet momentstyring" skal aktiveres (r0108.1 = 1) eller de pågældende funktioner skal deaktiveres (p1780.3 = 0), (p1780.8 = 0), (p1780.9 = 0).

Re alarmværdi = 5:

- Få parametrene for kT-karakteristik (p0645 ... p0648) defineret med den drejende måling (p1959.6, p1960).

- Indtast parametrene for kT-karakteristik (p0645 ... p0648) (såfremt kendt).

- kT-karakteristikken skal ligeledes frakobles (p1780.9 = 0).

207350 <Stedsoplysninger>Drev: Måletaster parametret til digitaludgang

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

- Årsag:** Måleknappen er tilsluttet en bidirektional digitalind-/udgang og klemmen er indstillet som udgangen.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1).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)
 Til klemmebetelse:
 Den første betegnelse gælder for CU320, den anden for CU305.
- Afhjælpning:**
- Indstil klemme som indgang (p0728).
 - Deaktiver måletaster (p0488, p0489, p0580).

207351 <Stedsoplysninger>Drev: Måletaster parametret til digitaludgang

- Meddelelsesværdi:** %1
Drevobjekt: SERVO_828
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
- Årsag:** Måletasteren er tilsluttet en bidirektional digital ind-/udgang, og klemmen er indstillet som udgang.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt)
 0: DI/DO 0 decentral (X3.2)
 1: DI/DO 1 decentral (X3.4)
- Afhjælpning:**
- Indstil klemmen som indgang (p4028).
 - Deaktiver måletasteren (p0488, p0489).
- Se også: p0488, p0489, p4028

207354 <Stedsoplysninger>Drev: Holdemomentkompensation ikke mulig

- Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, drevrecord: %2
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
- Årsag:** Holdemomentkompensationen er aktiveret og understøttes ikke (fuldstændigt).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 yyyyxx hex: yyyy = fejlårsag, xx = drevdatarecord
 yyyy = 1:
 Encoderanalysen understøtter ikke denne funktion.
 yyyy = 2:
 Encoderen har ingen absolut information.
 yyyy = 3:
 Motoren har ingen encoder (p0187 = 99).
 yyyy = 3:
 Motoren har ingen encoder (p0187 = 99).
 yyyy = 4:
 Indlæring er aktiveret (p5251) ved regulering uden encoder (p1300 = 20) eller p1404 < 12 1/min eller 12 m/min eller p1317 = 1).
 yyyy = 5:
 Den interne tabel er aktiv, men periode p5253 er indstillet ulig 1.

Afhjælpning: Deaktiver evt. holdemomentkompensationen (p5250 = 0).
 Re fejlårsag = 1:
 Anvend en absolut encoder eller en encoderanalyse, som understøtter funktionen (r0459.13 = 1). Opgrader evt. firmwaren til en nyere version (version 04.50.30.01 eller højere nødvendig).
 Re fejlårsag = 2:
 Anvend en encoder med absolut information (absolutspor, entydigt nulmærke, resolver med et polpar). Så længe encoderen ikke nulstilles efter indlæringen (encoderfejl, parkering, POWER ON), kan funktionen testes. Den bør ikke anvendes permanent.
 Re fejlårsag = 3:
 Vælg kun holdemomentkompensationen ved en drift med en motorencoder.
 Re fejlårsag = 4:
 Indlæring må kun aktiveres ved drift med encoder (p1300, p1404, p1317)
 Re fejlårsag = 5:
 - Indstil perioden p5253 = 1.
 - Aktiver og indlær den eksterne tabel (p5250.0 = 1, p5251).
 Se også: p5250, p5251

207355 <Stedsoplysninger>Drev: Hodlemomentkompensering fejl ved læring

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ved indlæring for holdemomentkompensation er der opstået en fejl.

Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):

1:

Indlæringshastigheden er for stor.

- Roterende: beløb større end 5 [1/min]

- Lineær: Beløb over 0.5 [m/min]

Afhjælpning: Re fejlverdi = 1:
 Gentag indlæringen med lavere nom. hastighedsverdi.

Anbefalede hastigheder:

- Roterende 2 [1/min]

- Lineær 0.1 [m/min]

Se også: p5250, p5251

207400 <Stedsoplysninger>Drev: Mellemkredsspænding maksimalregulator aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Mellemkreds-spændingsregulatoren er blevet aktiveret pga. den øverste aktiveringstærskel (p1244).

Der kan opstå en regelafvigelse mellem programmeret og faktisk omdrejningstal.

Se også: r0056, p1240

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Denne alarm annulleres automatisk efter den øverste tærskel underskrides tydeligt.
 Sker det ikke, gør følgende:
 - Brug en Braking Module eller en tilbageførselsenhed.
 - Øg tilbageløbstiden (p1121, p1135).
 - Frakobl Vdc_max controller (p1240 = 0).

207402 <Stedsoplysninger>Drev: Mellemkredsspænding minimalregulator aktiv**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Mellemkredsspændingsregulatoren har udløst pga. den nederste aktiveringstærskel (p1248).
Der kan opstå enregelafvigelse mellem programmeret og faktisk omdrejningstal.
En ulig årsag kan f.eks. være svigt af strømtilførselen.
Se også: r0056, p1240, p1248

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Denne alarm forsvinder automatisk, når tærskelen tydeligt overskrides.
Gør eventuelt følgende:
- Kontroller net og tilførsel.
- Øg opstartstider (p1120).
- Frakobl Vdc_min-regulator (p1240 = 0).

207403 <Stedsoplysninger>Drev: Mellemkredsspændingstærskel foruden nået**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Mellemkredsspændingens overvågning er aktiv (p1240 = 5, 6) og den nederste mellemkredsspændingstærskel (p1248) blev nået i tilstanden "drift".

Afhjælpning: - Kontroller netspændingen.
- Kontroller tilførslen.
- Reducer den nedre mellemkredsspændingstærskel (p1248).
- Frakobl overvågningen af mellemkredsspændingen (p1240 = 0).

207404 <Stedsoplysninger>Drev: Mellemkredsspændingstærskel foroven nået**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Mellemkredsspændingens overvågning er aktiv (p1240 = 4, 6) og den nederste mellemkredsspændingstærskel (p1244) blev nået i tilstanden "drift".

Afhjælpning: - Kontroller netspændingen.
- Kontroller indfødnngen eller Braking Module.
- Reducer den nedre mellemkredsspændingstærskel (p1244).
- Frakobl evt. overvågningen af mellemkredsspændingen (p1240 = 0).

207405 <Stedsoplysninger>Drev: Kinetisk buffering minimal hastighed underskredet**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Under den kinetiske buffer er det minimale omdrejningstal (p1257 eller p1297 ved vektordrev med U/f-styring) underskredet, uden at netforsyningen vendte tilbage.

Afhjælpning: Kontroller omdrejningstærskel for Vdc-min regulator (kinetisk buffer) (p1257, p1297).

207410 <Stedsoplysninger>Drev: Strømregulatorudgang begrænset**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Betingelsen " $I_{er} = 0$ og $U_{q_skal_1}$ længere ends 16 ms i begrænsning" foreligger og kan have følgende årsager:

- Motor ikke tilsluttet eller motorrelæ åbnet.
- Ingen mellemkredsspænding.
- Motor Module defekt.

Afhjælpning: - Motor anschließen oder Motorschutz überprüfen.

- Kontroller mellemkredsspændning (r0070).
 - Kontroller Motor Module.
-

207411 <Stedsoplysninger>Drev: Fluxregulatorudgangen er begrænset**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Den fastlagte nom. fluxværdi kan ikke opnås, selv om den indstillede maksimale fieldstrøm er fastlagt (p1603).

- Motordataene er forkerte.
- Motordata og motorkonfigurationen (stjerne/trekant) svarer ikke til hinanden.
- Strømgrænsen er indstillet for lavt for motoren (p0640, p0323, p1603).
- Asynkronmotor (uden encoder, styret) i I2t-begrænsning.
- Motor Module er for lille.

Afhjælpning: - Korriger motordataene.

- Kontroller motorens konfiguration.
 - Korriger strømgrænserne (p0640, p0323, p1603).
 - Reducer asynkronmotorens belastning.
 - Anvend eventuelt et større Motor Module.
-

207412 <Stedsoplysninger>Drev: Kommuteringsvinkel forkert (motormodel)**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** ENCODER (FRA2, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Der er fundet en forkert kommuteringsvinkel, der kan medføre at omdrejningstalregulatoren kobler med. Mulige årsager: - Udgangsfasernes fasefølge for motoren er forkert (f.eks. er faserne forbyttet). - Motor-encoderen er justeret forkert i forhold til magnetens placering. - Motor-encoderen er beskadiget. - Kommuteringsforskydningsvinkelen er indtillet forkert (p0431). - Data for beregning af motormodellen er indstillet forkert (p0356 (motor-statorspredningsinduktivitet) og/eller p0350 (motor-statormodstand) og/eller p0352 (ledningsmodstand)). - Omkoblingsomdrejningstal for motormodellen er for lille (p1752). Overvågningen udløses først over omkoblingsgrænsen. - Ved aktiveret polpositionsidentificering (p1982 = 1) har polpositionsidentificeringen eventuelt fundet en forkert værdi. - Motor-encoderens omdrejningstalsignal har en fejl. - Reguleringskredsen er ustabil pga. forkert parameterindstilling. Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): SERVO: 0: Sammenligning af polpositions-vinkel fra encoderen og motormodellen har medført en for stor værdi (> 80 ° elektrisk). 1: - VECTOR: 0: Sammenligning af polpositions-vinkel fra encoderen og motormodellen har medført en for stor værdi (> 45 ° elektrisk). 1: Ændring af motor-encoderens omdrejningstalsignal er ændret inden for strømregulatortakten med > p0492.
Afhjælpning:	- Kontroller fasefølgen for motoren, og korriger efter behov (fortrådning, p1820). - Hvis encodermonteringen blev ændret, justeres encoderen igen. - Udskift defekt motorencoder. - Korriger kommuteringsvinkeloffset (p0431). Udregn evt. via p1990. - Indstil motor-statormodstand, ledningsmodstand og motor-statorspredningsinduktivitet korrekt (p0350, p0352, p0356). Beregn ledningens modstand ud fra tværsnittet og længden, kontroller induktiviteten og statormodstanden ved hjælp af motorens datablad, mål statormodstanden f.eks. med et multimeter og fastlæg evt. også værdierne igen med den stationære motor parameteridentifikation (p1910). - Forhøj skiftomdrejningstallet for motormodellen (p1752). Ved p1752 > p1082 (maksimalt omdrejningstal) er overvågningen slået helt fra. Kontroller ved aktiveret polpositionsidentificering (p1982 = 1) metoden til polpositionsidentificering (p1980) og gennemtvung en ny polpositionsidentificering ved at vælge fra og til (p1982 = 0 -> 1). OBS: Ved High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx) bør overvågningen ligeledes slås fra ved applikationer med høj strøm.

207413	<Stedsoplysninger>Drev: Kommuteringsvinkel forkert (polidentifikation)
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	ENCODER (FRA2, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der blev registreret en forkert kommuteringsvinkel, som kan medføre en medkobling i omdrejningstalregulatoren. Inden for polidentifikation (p1982 = 2): - Der blev beregnet en difference i forhold til encodervinklen på > 45 ° elektrisk. Ved VECTOR inden for drejeencoderjusteringen (p1990 = 2): - Der blev beregnet en difference i forhold til encodervinklen på > 6 ° elektrisk.
Afhjælpning:	- Indstil kommuteringsvinkeloffset korrekt (p0431). - Juster motorencoderen igen efter encoderudskiftning. - Udskift defekt motorencoder. - Kontroller polidentifikation. Hvis polidentifikationen for denne motortype ikke er egnet, kobles plausibilitetskontrollen fra (p1982 = 0).

207414	<Stedsoplysninger>Drev: Encoderserienummer ændret
---------------	--

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	ENCODER (FRA2, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Motorencoderens serienummer på en synkronmotor er ændret. Ændringen kontrolleres kun for encodere med serienummer (f.eks. EnDat-encoder) og indbygningsmotorer (f.eks. p0300 = 401) eller fremmedmotorer (p0300 = 2). Årsag 1: En encoder blev udskiftet. Årsag 2: Ny idriftsættelse af en fremmed-, indbygnings- eller lineærmotor. Årsag 3: Motor med indbygget og justeret encoder blev udskiftet. Årsag 4: Der blev udført en firmware-update til en version, som udfører en kontrol af encoderserienummeret. OBS: Serienummeret overtages, når justeringen startes op (p2507 = 2) med en positionsregulering. Ved en justeret encoder (p2507 = 3) kontrolleres serienummeret for ændringer, og justeringen nulstilles eventuelt (p2507 = 1). For at udblænde serienummerets overvågning gøres der som følger: - Indstil de følgende serienumre for den pågældende encoderblok: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0. - Parametrer F07414 for meldingstypen N (p2118, p2119).
Afhjælpning:	Re årsag 1, 2: Udfør en automatisk justering med polidentifikationen. Kvitter fejlen. Start polidentifikationen med p1990 = 1. Kontroller derefter at polidentifikationen blev korrekt udført. SERVO: Hvis der er valgt en polidentifikationsfunktion i p1980 og hvis p0301 ikke indeholder en motortype med en encoder der er justeret på fabrikken, aktiveres p1990 automatisk. eller Indstil justeringen med p0431. Det nye serienummer overtages automatisk. eller Udfør en mekanisk justering af encoderen. Overtag det nye serienummer med p0440 = 1. Re årsag 3, 4: Overtag det nye serienummer med p0440 = 1.

207415 <Stedsoplysninger>Drev: Overførsel kommuteringsvinkeloffset i gang
Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: INGEN

Årsag: Kommutteringsvinkeloffset blev fastlagt automatisk med p1990 = 1.
Denne fejl medfører en impulsstøtning, som kræves til overførsel af kommuteringsvinkeloffset efter p0431.
Se også: p1990

Afhjælpning: Fejlen kan kvitteres uden yderligere tiltag.

207419 <Stedsoplysninger>Drev: Nom. strømværdifilter adaption forkert
Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der er opstået en fejl ved konfiguration eller i drift af funktion "Nom. strømværdifilter adaption". Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: Der er endnu ikke foretaget tilordning til en filter (p5281). Bit 1: Den tilordnede filter hører ikke til det aktiverede funktionsmodul "Udvidet nom. strømfiler (r0108.21). Bit 2: Det tilordnede filter er af en type og har en karakteristik, der er uegnet til adaptionen. Bit 3: Den tilordnede filter er ikke aktiveret (p1656, p5200). Bit 4 ... 15: Der er opstået en intern fejl. Bit 16 ... 31: Nummer på drevdatarecord med fejl. Se også: p5280, p5281
Afhjælpning:	Meldingen kan altid slettes ved at deaktivere adaptionen (p5280 = 0, -1). Skal adaptionen forblive aktiv, så skal afhjælpningen udføres alt efter fejlsværdien. Re bit 0: Foretag filterallokering (p5281). Re bit 1: Aktiver funktionsmodul "Udvidet filter nom. værdi strøm" (r0108.21). Re bit 2: Indstil filtertyp "Generelt filter af 2. orden" og instil karakteristikken på en båndspærre. Re bit 3: Aktiver filteret (p1656, p5200). Re bit 4 ... 15: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd). - Opgrader firmware til en nyere version. Se også: p5280, p5281

207420 <Stedsoplysninger>Drev: Strøm sat værdifilter egenfrekvens > Shannon frekvens**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: En af filterets egenfrekvenser er større end Shannon-frekvensen.
Shannon-frekvensen beregnes med følgende formel: $0.5 / p0115[0]$
Fejlsværdi: (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Bit 3: Filter 4 (p1673, p1675)
Bit 16: Filter 5 (p5202, p5204)
Bit 18: Filter 7 (p5212, p5214)

Afhjælpning: - Reducer tæller- eller nævner-egenfrekvens for det pågældende nominelle strømværdifilter.
- Reducer strømregulatorsamplingstiden (p0115[0]).
- Koble pågældende filter fra (p1656).

207420 <Stedsoplysninger>Drev: Strøm sat værdifilter egenfrekvens > Shannon frekvens**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	En af filterets egenfrekvenser er større end Shannon-frekvensen. Shannon-frekvensen beregnes med følgende formel: $0.5 / p0115[0]$ Fejlsværdi: (r0949, fortolkes hexadecimalt): Bit 0: Filter 1 (p1658, p1660) Bit 1: Filter 2 (p1663, p1665) Bit 2: Filter 3 (p1668, p1670) Bit 3: Filter 4 (p1673, p1675) Bit 8 ... 15: Recordnummer (begyndende fra nul) Bit 16: Filter 5 (p5202, p5204) - udvidet nom. strømværdifilter (r0108.21) Bit 17: Filter 6 (p5207, p5209) - udvidet nom. strømværdifilter (r0108.21) Bit 18: Filter 7 (p5212, p5214) - udvidet nom. strømværdifilter (r0108.21) Bit 19: Filter 8 (p5217, p5219) - udvidet nom. strømværdifilter (r0108.21) Bit 20: Filter 9 (p5222, p5224) - udvidet nom. strømværdifilter (r0108.21) Bit 21: Filter 10 (p5227, p5229) - udvidet nom. strømværdifilter (r0108.21)
Afhjælpning:	- Reducer tæller- eller nævner-egenfrekvens for det pågældende nominelle strømværdifilter. - Reducer strømregulatorsamplingstiden (p0115[0]). - Koble pågældende filter fra (p1656).

207421 <Stedsoplysninger>Drev: Hastighed værdifilter egenfrekvens > Shannon frekvens

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	En af filterets egne frekvenser er større end Shannon-frekvensen. Shannon-frekvensen beregnes ud fra følgende formel: $0.5 / p0115[1]$ Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt) Bit 0: Filter 1 (p1417, p1419) Bit 1: Filter 2 (p1423, p1425) Bit 4: Filter faktiske værdier (p1447, p1449) Bit 8 ... 15: Databloknummer (begyndende fra nul)
Afhjælpning:	- Reducer tæller- eller nævner-egenfrekvens for det pågældende nominelle omdrejningstalfilter. - Reducer omdrejningstalregulatorens samplingstid (p0115[1]). - Frakobl pågældende filter (p1413, p1414).

207422 <Stedsoplysninger>Drev: Referencemodel egenfrekvens > Shannon frekvens

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Filteregenfrekvensen for PT2-elementet til referencemodellen (p1433) er større end Shannon-frekvensen. Shannon-frekvensen beregnes efter følgende formel: $0.5 / p0115[1]$
Afhjælpning:	- Reducer egenfrekvens på PT2-elementet til referencemodellen (p1433). - Reducer omdrejningstalregulatorsamplingstiden (p0115[1]).

207429 <Stedsoplysninger>Drev: DSC ikke mulig uden encoder

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Funktionen DSC (Dynamic Servo Control) blev aktiveret, selv om der ikke er en encoder.
Se også: p1191, p1192

Afhjælpning: Kontroller encodervalgets konfiguration (p1192).
OBS:
Er der ingen encoder og er konnektorindgangen p1191 (DSC positionsregulatorforstærkning) forbundet, skal konnektorindgangen have CI: p1191= 0-signal.

207430 <Stedsoplysninger>Drev: Skift momentstyret drift ikke mulig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Det er ikke muligt at skifte til drejningsmomentreguleret drift (BI: p1501) når der ikke er en encoder tilsluttet.

Afhjælpning: Skift ikke til drejningsmomentreguleret drift.

207431 <Stedsoplysninger>Drev: Skift sensorløs drift ikke mulig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ved en drejningsmomentreguleret drift er det ikke muligt at skifte til encoderløs drift (p1404).

Afhjælpning: Skift ikke til encoderløs drift.

207432 <Stedsoplysninger>Drev: Motor uden overspændingsbeskyttelse

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Motoren kan danne overspænding i tilfælde af fejl ved det maksimale omdrejningstal, hvilket kan medføre, at drevsystemet ødelægges.
Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Tilhørende drevblok (DDS).

Afhjælpning: Der er følgende muligheder til overspændingsbeskyttelse:

1. Begræns det maksimale omdrejningstal (p1082) uden yderligere beskyttelse.
Det maksimale omdrejningstal uden beskyttelse beregnes som følger:
Roterende synkronmotorer: $p1082 [1/min] \leq 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]$
Lineærmotorer: $p1082 [m/min] \leq 73.484 * r0297/p0316 [N/A]$
Roterende synkronmotorer ved højfrekvens omformere:
 $p1082 [O/min] \leq 4.33165E9 * (-p0316 + \text{rod}(p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F]))$
Lineær motor ved højfrekvens omformere:
 $p1082 [m/min] \leq 689.403 * p0315 * (\text{rod}(p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F]) / (r0297 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [\mu F]))$
Roterende asynkrone motorer ved højfrekvens omformere:
 $p1082 [O/min] \leq \text{maksimum}(2.11383E5 / (r0313 * \text{rod}((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [\mu F])) ; 0.6364 * r0297 * p0311 [O/min] / p0304)$
2. Anvend et Voltage Protection Module (VPM) sammen med funktionen "Sikkert frakoblet moment" (p9601, p9801) (kun til synkronmotorer).
Anvendes en synkronmotor med VPM på højfrekvens omformeren skal følgende gælde:
 $p1082 [O/min] \leq p0348 * (r0377 + p0233) / p0233$
VPM kortslutter motoren i tilfælde af fejl. Da der skal foreligge en impulssletning under en kortslutning, skal klemmerne til funktionen "sikkert frakoblet moment" (STO) være trådført til VPM.
Anvendes et VPM, skal der programmeres $p0643 = 1$.
3. Aktiver den interne spændingsbeskyttelse (IVP) med ($p1231 = 3$, (kun til synkronmotorer)).
I den forbindelse skal følgende hardware-forudsætninger være opfyldte:
 - Gruppens tilførsel skal være i stand til at gendanne energien (Active Line Module, Smart Line Module) og tilførselens tilbageføringseffekt må ikke være mindre end den maksimalt udnyttede S1-ledning på synkronmotoren.
 - For Control Unit og tilførslen skal der være en anden 24 V forsyning end Motor Modules med en aktiveret spændingsbeskyttelse. 24 V forsyningen for Motor Module skal have et mellemkredsløb (f.eks. CSM).
 - Der skal være et Braking Module med tilsvarende konfigureret bremsemodstand i mellemkredsen.
 - Synkronmotoren skal være kortslutningssikret.
 Se også: p0643, p1231

207433 <Stedsoplysninger>Drev: Regulering med encoder ikke mulig, da encoder ikke frigivet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Det er ikke muligt at skifte til regulering med encoder, da encoderen ikke er frigjort.

Afhjælpning: - Kontroller, om encoderens firmware understøtter funktionen "parkering" ($r0481.6 = 1$).

- Opgrader firmwaren.

OBS:

Ved langstator-motorer ($p3870.0 = 1$) gælder:

Encoderen skal have afsluttet frigørelsen ($r3875.0 = 1$), før der skiftes til regulering med encoder. Encoderen frigøres med en binektorindgang $p3876 = 0/1$ -signal og forbliver frigjort, indtil der er et 0-signal i denne tilstand.

207434 <Stedsoplysninger>Drev: Ændring af omdrejningsretning med p1821 under impulsfrigivelse ikke muligt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev under impulsfrigivelsen skiftet til en drevdatablok, som har parametret en anden omdrejningsretning (p1821).
En ændring af motorens omdrejningsretning via p1821 kan principielt kun ske ved en impulsspærring.

Afhjælpning:

- Udfør skift af drevdatablokken ved en impulsspærring.
- Kontroller at skift til en drevdatablok ikke medfører en omdrejningsændring i motoren (dvs. for disse drevdatablokke skal der stå den samme værdi i p1821).

Se også: p1821

207435 <Stedsoplysninger>Drev: Sæt opstartsencoder ved encoderfri vektorregulering

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Under en drift med encoderløs vektorregulering (r1407.1) blev rampefunktionsgeneratoren stoppet (p1141) eller kortslettet (p1122). En intern programmeringskommando ved rampefunktionsgeneratorens udgang medfører fastfrysning af det programmerede nominelle omdrejningstal eller kunne ikke udføres.

Drevet tilsluttes med aktiveret fangning (p1200), og samtidigt kortslettet rampe-funktionsgeneratoren (p1122).

Afhjælpning:

- Deaktiver stopkommandoen for rampefunktionsgeneratoren (p1141).
- Kortslut ikke rampefunktionsgeneratoren (p1122).
- Undertryk fejlen (p2101, p2119). Dette er nødvendigt, hvis rampefunktionsgeneratoren stoppes med jogfunktion samtidig med det nominelle omdrejningstal (r0898.6).

OBS:

Ved en encoderløs vektorregulering skal den nominelle hovedværdi for omdrejningstalreguleringen ikke indlæses med p1155 eller p1160 (p0922). Den nominelle hovedværdi bør så indføres før rampefunktionsgeneratoren (p1070). Årsagene er en automatisk programmering af rampefunktionsgeneratorudgangen ved overgangen fra omdrejningstalreguleret til omdrejningstalstyret drift.

207439 <Stedsoplysninger>Drev: Funktionen understøttes ikke

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: En valgt funktion understøttes ikke af effektdelen.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimal):

1:

Funktionen "strømregulator-dynamik højere" er aktiveret (p1810.11 = 1), men understøttes ikke af effektdelen (r0192.27 = 0).

- Booksize effektdelens firmware er ikke up-to-date.

- Blocksize-effektdelen blev anvendt.

2:

Funktionen "strømregulator-dynamik højere" (p1810.11 = 1) er aktiveret, men understøttes ikke af den encoderløse sikkerhedsteknik (9506 = 1, 3).

3:

Funktionen "mellemkredsspændingskompensation i effektdel" (p1810.1 = 1) er aktiveret, men understøttes ikke af effektdelen (r0192.28 = 0).

Afhjælpning: Re fejlværdi = 1:

- Opgrader evt. booksize-effektdelens firmware til en nyere version (version > = 4.4).

OBS:

Blev firmwaren allerede opgraderet, skal der kun udføres en POWER ON (sluk/tænd).

- Anvend en booksize-effektdel (version >= 4.4).

Re fejlværdi = 2:

- Findes der en encoder med Safety registrering af aktuel værdi (r0458[0...2].19 = 1), skal den encoderløse sikkerhedsteknik (p9506 = 1, 3) omparametreres til en sikkerhedsteknik med encoder (p9506 = 0).

Re fejlværdi = 1, 2:

- Deaktiver funktionen "strømregulordynamik højere" (p1810.11 = 0), og genindstil evt. strøm-, omdrejningstal- og positionsregulatoren igen, eller få dem beregnet (p0340 = 4).

Re fejlværdi = 3:

- Opgrader evt. booksize-effektdelens firmware til en nyere version (version >= 4.6).
- Fravælg funktionen "Mellemkredsspændingskompensering i effektdel" (p1810.1 = 0).

Se også: r0192, p1810, p9506

207448 <Stedsoplysninger>Lastgear: Positionssporing lineær akse har overskredet det maksimale område

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN
Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den netop aktive motorencoder (encoder 1) har overskredet det maksimalt mulige tilkørselsområde ved en projekteret lineærakse/ingen moduloakse.

Det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineærakse fastlagt til 64 gange (+/- 32 gange) af p0421. Den udlæses i p2721 og fortolkes som antallet af belastningsomdrejninger.

OBS:

Kun motorencoderen for den netop aktive drevrecord overvåges her. Den netop aktive drevrecord vises i x = r0051 og den tilhørende motorencoder fastlægges med p0187[x].

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:

- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p2720.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).

Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdiencoderen.

207449 <Stedsoplysninger>Lastgear: Positionssporing aktuel position uden for tolerancevinduet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN
Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den netop aktive motorencoder blev tilkørt med en større værdi i frakoblet tilstand end parametret i tolerancevinduet. Referencen mellem mekanikken og encoderen findes muligvis ikke længere.

OBS:
Kun motorencoderen for den netop aktive drevrecord overvåges her. Den netop aktive drevrecord vises i x = r0051 og den tilhørende motorencoder fastlægges med p0187[x].
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Afvigelse til sidste encoderposition i inkremerer af den absolute værdi efter målegearkasse, hvis forhånden. Fortegnet markerer køreretningen.

OBS:
Den fastlagte afvigelse vises også i r2724.
Se også: p2722, r2724

Afhjælpning: Nulstil positionssporingen som følger:

- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p2720.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).

Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdien encoderen (p2507).
Se også: p0010

207500 <Stedsoplysninger>Drev: Effektdelrecord PDS ikke konfigureret

Meddelelsesværdi: Drevrecord: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kun til regulerede netforsyninger/-tilbageføddninger:
Effektdelsblokken blev ikke projekteret, dvs. der blev ikke indføjet et bloknummer i drevblokken.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Drevbloknummer fra p0185.

Afhjælpning: Indeks for effektdelblokken der hører til drevblokken indføjes i p0185.
Se også: p0185

207501 <Stedsoplysninger>Drev: Motorrecord MDS ikke konfigureret

Meddelelsesværdi: Drevrecord: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kun til effektdele:
Motordatablokken blev ikke projekteret, dvs. der blev ikke indføjet et bloknummer i den tilhørende drevblok.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Fejl-værdien indeholder drevbloknummer fra p0186.

Afhjælpning: Indeks for motorblokken der hører til drevblokken indføjes i p0186.
Se også: p0186

207502 <Stedsoplysninger>Drev: Encoderrecord EDS ikke konfigureret

Meddelelsesværdi: Drevrecord: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Kun til effektdele: Encoderblokken blev ikke projekteret, dvs. der blev ikke indføjet et bloknummer i den tilhørende drevblok. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Fejlværdien indeholder drevbloknummer fra p0187, p0188 eller p0189. Fejlværdien blev forstørret med 100 * encodernummer (f.eks. til p0189: fejlsværdi 3xx med xx = bloknummer).
Afhjælpning:	Indeks for encoderblokken indføjes i p0187 (1. encoder), p0188 (2. encoder) eller p0189 (3. encoder) der hører til drevblokken.

207504 <Stedsoplysninger>Drev: Motorrecord er ikke tildelt en drevrecord

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En motorblok er ikke tilordnet en drevblok.
Alle eksisterende motorblokke skal tilordnes drevblokke med MDS-nummeret (p0186[0...n]). Der skal mindst være lige så mange drevblokke som motorblokke.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Nummer på motorblokken der ikke er tilordnet.

Afhjælpning: Motorblokken der ikke er tilordnet tilordnes drevblokkene med MDS-nummeret (p0186[0...n]).
- Kontroller om alle motorblokke er tilordnet drevblokke.
- Slet evt. overskydende motorblokke.
- Opret evt. nye drevblokke og tilordne dem til motorblokkene.
Se også: p0186

207509 <Stedsoplysninger>Drev: Komponenttilordning mangler

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er tilordnet til drevdatablok (DDS) til motordatablokken (MDS) eller encoderdatablokken (EDS), men har intet komponentnummer.
Alarmværdi (r0949, fortolkes decimalt):
nnmmmxxyyy
nn: Nummer på MDS/EDS.
mmm: Parameternummer på det manglende komponentnummer.
xx: Nummer på DDS, som er tilordnet MDS/EDS.
yyy: Parameternummer, som referencerer MDS/EDS.

Eksempel:

p0186[7] = 5: DDS 7 er tilordnet MDS 5.

p0131[5] = 0: I MDS 5 er der ikke indstillet et komponentnummer.

Alarmværdi = 0513107186

Afhjælpning: I drevdatablokkene via p0186, p0187, p0188, p0189 skal MDS/EDS ikke længere tilordnes eller der skal indstilles et gyldigt komponentnummer.
Se også: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Stedsoplysninger>Drev: Identisk encoder i drevrecord

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der er tilordnet mere end en encoder med samme komponentnummer til en enkelt drevblok. I en drevblok må der ikke køres identiske encodere på samme tid. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): $1000 * \text{første identiske encoder} + 100 * \text{anden identiske encoder} + \text{drevblok}$. Eksempel: Fejlsværdi = 1203 betyder: I drevblok 3 er første (p0187[3]) og anden encoder (p0188[3]) identiske.
Afhjælpning:	Tildel drevblokken forskellige encodere. Se også: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Stedsoplysninger>Drev: Encoder anvendt flere gange**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Hver encoder må kun tilordnes et drev og skal altid være enten encoder 1, encoder 2 eller encoder 3 inden for et drev i hver drevblok. Den entydige tildeling er ikke overholdt.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
De to parametre i kodet form, der henviser til samme komponentnummer.
Første parameter:
Indeks: Første og andet decimalpunkt (99 for EDS ikke tilordnet DDS)
Parameternummer: Tredje decimalpunkt (1 for p0187, 2 for p0188, 3 for p0189, 4 for EDS ikke tilordnet DDS)
Drevnummer: Fjerde og femte decimalpunkt
Anden parameter:
Indeks: Sjette og syvende decimalpunkt (99 for EDS ikke tilordnet DDS)
Parameternummer: Ottende decimalpunkt (1 for p0187, 2 for p0188, 3 for p0189, 4 for EDS ikke tilordnet DDS)
Drevnummer: Niende og tiende decimalpunkt
Se også: p0141

Afhjælpning: Korriger dobbelt anvendelse af et komponentnummer med de to parametre der er kodet i fejlsværdien.

207512 <Stedsoplysninger>Drive: Encoder recordskift kan ikke parametres**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Der er klargjort en ugyldig skift af encoderblokken med p0141. Det er kun tilladt at skifte encoderblok for denne firmware-version i komponenter i den faktiske topologi.
Alarmsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Forkert EDS-datarecordnummer.
Se også: p0187, p0188, p0189

Afhjælpning: Hver encoderblok skal tilordnes en egen DRIVE-CLiQ-bøsning. Komponentnumrene for encoderinterfaces (p0141) skal have forskellige værdier inden for et drevobjekt.
Følgende gælder:
p0141[0] ikke lig med p0141[1] ikke lig med ... ikke lig med p0141[n]

207514 <Stedsoplysninger>Drev: Datastruktur svarer ikke til interface mode**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" blev indstillet (p2038 = 1), og datastrukturen svarer ikke til denne modus. Afhængigt af antallet af blokke er de følgende indstillinger mulige: Antal 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 Se også: p0180, p0186, p2038
Afhjælpning:	- Kontroller datastrukturen iht. de indstillinger, der er anført i årsagen. - Kontroller Interface Mode (p2038).

207515 <Stedsoplysninger>Drev: Effektdel og motor forkert forbundet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: I en drevblok blev en effektdel (via PDS) tilordnet en motor (via MDS), som ikke er forbundet i den nominelle topologi. Effektdelen er muligvis ikke tilordnet en motor (p0131).
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Nummer på drevblokken der er forkert parametret.

Afhjælpning: - Tilordn drevblokken til en kombination af motor og effektdel, der er tilladt af den nominelle topologi.
- Tilpas den nominelle topologi.
- Opret evt. komponenten igen ved en manglende motor (drevassistent).
Se også: p0121, p0131, p0185, p0186

207516 <Stedsoplysninger>Drev: Record sættes i drift igen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Tilordningen mellem drevblok og motorblok (p0186) eller mellem drevblok og encoderblok blev ændret (p0187). Derfor skal der udføres en ny idriftsættelse af drevblokken.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Drevblok der igen skal sættes i drift.

Afhjælpning: Udfør idriftsættelse af drevblokken der er anført i fejlsværdien (r0949).

207517 <Stedsoplysninger>Drev: Encoderrecordomkobling forkert parametret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: En MDS kan ikke have forskellige motorencoders i to forskellige DDS.
Den følgende parametring medfører derfor fejl:

DDS0: p0186[0] = 0, p0187[0] = 0

DDS1: p0186[1] = 0, p0187[1] = 1

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

De nederste 16 bit indikerer den første, de øverste 16 bit den anden DDS.

Afhjælpning: Opret to MDS med de samme motordata for at køre en motrmed forskellige motorencodere.

Eksempel:

DDS0:p0186[0] = 0, p0187[0] = 0

DDS1:p0186[1] = 1, p0187[1] = 1

207518 <Stedsoplysninger>Drev: Motorrecordomkobling forkert parametret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev fastslået en forkert parametring af to motorblokke.
Parameteren r0313 (beregning fra p0314, p0310, p0311), r0315 og p1982 må kun have forskellige værdier, hvis motorblokkene er tilordnet forskellige motorer. Tilordningen til motorerne eller kontaktorerne sker med p0827.

Der kan ikke skiftes mellem motorblokkene.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

xxxxyyyy:

xxxx: Første DDS med tilordnet MDS, yyyy: Anden DDS med tilordnet MDS

Afhjælpning: Korrigér motorblokkenes parametring.

207519 <Stedsoplysninger>Drev: Motoromkobling forkert parametret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der ønskes en motorskift via applikationen med indstillingen p0833.0 = 1. Derfor skal p0827 have forskellige værdier i motorblokkene.

Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):

xxxxyyyy:

xxxx: Første MDS, yyyy: Anden MDS

Afhjælpning: - Parametrer de pågældende motorblokke forskelligt (p0827).

- Vælg indstillingen p0833.0 = 0 (motorskift via drev).

207520 <Stedsoplysninger>Drev: Motoromkoblingen kan ikke udføres**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Motoromkoblingen kan ikke udføres.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1:

Kontaktoren for den netop aktive motor kan ikke åbnes, da omdrejningstallet (r0063) for en synkronmotor er større end omdrejningstallet i starten af feltsvækningen (p0348). Mens r0063 > p0348 forringes strømmen i motoren ikke til trods for en impulsledning.

2:

2:Tilbagemeldingen "Kontaktor åbnet" blev ikke registreret inden for 1 sek.

3:

Tilbagemeldingen "Kontaktor lukket" blev ikke registreret inden for 1 sek.

Afhjælpning: Re alarmværdi = 1:

Indstil omdrejningstallet til at være ringere end omdrejningstallet i starten til feltsvækningen (r0063 < p0348).

Re alarmværdi = 2, 3:

Kontroller tilbagemeldingssignalet for den pågældende kontaktor.

207530 <Stedsoplysninger>Drev: Drevrecord DDS findes ikke**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Den valgte drevblok findes ikke (p0837 > p0180). Drevblokken skiftes ikke.

Se også: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Afhjælpning: - Vælg en eksisterende drevblok.

- Opret ekstra drevblokke.

207531 <Stedsoplysninger>Drev: Kommandodatablok CDS findes ikke.**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Den valgte kommandodatablok findes ikke (p0836 > p0170). Der skiftes ikke til kommandodatablokken.

Se også: p0810, p0811, p0812, p0813, r0836

Afhjælpning: - Vælg eksisterende datablok.

- Opret yderligere datablokke.

207541 <Stedsoplysninger>Drev: Datarecordskift ikke mulig**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Den valgte drevblokskift og den tilordnede motorskift er ikke muligt og udføres ikke.

Motorværnet må for synkronmotorer kun kobles ved det faktiske omdrejningstal der er ringere omdrejningstallet i starten af feltsvækningen (r0063 < p0348).

Se også: r0063, p0348

Afhjælpning: Reducer omdrejningstallet i starten til under feltsvækningen (r0063 < p0348).

207550 <Stedsoplysninger>Drev: Nulstilling af encoderparameter ikke mulig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Encoderparameteren kunne ikke nulstilles ved en udførelse til fabriksindstillingen (f.eks. via p0970 = 1).
Encoderparametrene udlæses direkte fra encoderen via DRIVE-CLiQ.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Komponentnummer for pågældende encoder.

Afhjælpning: - Gentag aktionen.
- Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen.

207551 <Stedsoplysninger>Drev encoder: Ingen kommuteringsvinkel information**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, drevrecord: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA2 (IASC/DCBRK)
Hla: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Kommuteringsvinkelinformationen mangler. Dermed kan synkronmotorerne ikke reguleres.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

yyyyxxx dez: yyyy = Fejlårsag, xxxx = drevbloknnummer

yyyy = 1 dec:

Den anvendte motorencoder giver ingen absolut kommuteringsvinkel.

yyyy = 2 dec:

Den indstillede oversættelse af måleencoderen passer ikke til motorens polpartal.

Afhjælpning: Re fejlårsag = 1:

- Kontroller encoderparametrering (p0404).

- Anvend en encoder med spor C/D, EnDat-interface eller Hallsensorer.

- Anvend en encoder med sinusformet spor A/B, for hvilken motorpolpartallet (r0313), multipliceret med gearfaktor (p0432/ p0433) er mindre end encoderstregtallet (p0408) eller et heltalsmultiplum af encoderstregtallet (p0408)

- Aktiver polparidentifikationen (p1982 = 1).

Re fejlårsag = 2:

- Kvotienten polpartal delt med målegearkasseoversættelse skal være et heltal: $(p0314 * p0433) / p0432$

OBS:

Ved drift med spor C/D skal denne kvotient være mindre end 8.

Se også: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <Stedsoplysninger>Drev encoder: Encoderkonfiguration ikke understøttet**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, komponentnummer: %2, encoderrecord: %3**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Den forespurgte encoderkonfiguration understøttes ikke. Der må kun forespørges bits i p0404, som signaliseres som understøttet af encoderfortolkningen i r0456. Fejlvärði (r0949, fortolkes decimalt): ccccbbaa hex: cccc = fejlårsag, bb = komponentnummer, aa = encoderdatablok cccc = 1: Encoder sin/cos med absolut spor (understøttes af SME25). cccc = 3: Firkantencoder (understøttes af SMC30). cccc = 4: Encoder sin/cos (understøttes af SMC20, SMI20, SME20, SME25). cccc = 10: DRIVE-CLiQ encoder (understøttes af DQI). cccc = 12: Encoder sin/cos med referencemærke (understøttes af SME20). cccc = 15: Kommutering med nulmærke ved fremmedmagnetiserede synkronmotorer med VECTORMV. cccc = 23: Resolver (understøttes af SMC10, SMI10). cccc = 65535: Yderligere funktion (sammenlign r0456 og p0404). Se også: p0404, r0456
Afhjælpning:	- Kontroller encoderparametrering (p0400, p0404). - Anvend en passende encoderfortolkning (r0456).

207553 <Stedsoplysninger>Drev encoder: Sensor_module_konfiguration ikke understøttet

Meddelelsesværdi:	Encoderblok: %1, første forkerte bit: %2, forkert parameter: %3
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den forespurgte konfiguration understøttes ikke af Sensor Module. Ved forkert p0430 (cc = 0) gælder: - Der er programmeret mindst 1 bit i p0430 (forespurgte funktioner), som ikke er programmeret i r0458 (understøttede funktioner) (undtagen: Bit 19, 28, 29, 30, 31). - p1982 > 0 (polidentifikation forespurgt), men r0458.16 Bit 16 = 0 (polidentifikation ikke understøttet). Ved forkert p0437 (cc 1) gælder: - I p0437 (forespurgte funktioner) programmeredes mindst 1 bit, som ikke blev programmeret i r0459 (understøttede funktioner). Fejlvärði (r0949, fortolk hexadecimal): ddccbbbaa hex aa: Encoderbloknnummer bb: Første forkerte Bit. cc = Forkert parameter cc = 0: Forkert parameter er p0430 cc = 1: Forkert parameter er p0437 cc = 2: Forkert parameter er r0459 dd: Reserveret (altid 0)
Afhjælpning:	- Kontroller encoderparametrering (p0430, p0437). - Kontroller polidentifikation (p1982). - Anvend en passende encoderfortolkning (r0458, r0459). Se også: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Stedsoplysninger>Drev encoder: Konfiguration positionssporing

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, encoderblok: %2, drevblok: %3, fejlårsag: %4
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Konfigurationen understøttes ikke ved positionssporingen. Positionssporingen kan kun aktiveres ved absolutencoder. Ved lineære akser kan positionssporingen ikke aktiveres samtidig for belastnings- og målegearkasser. Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal): ddccbbaa hex aa = Encoderdatablok bb: Komponentnummer cc: Databloknummer dd: Fejlårsag dd = 00 hex = 0 dec Der anvendes ikke en absolutencoder. dd = 01 hex = 1 dec Positionssporingen kan ikke aktiveres, da lageret på en intern NVRAM ikke er nok eller en Control Unit er uden NVRAM. dd = 02 hex = 2 dec Ved en lineær akse blev positionssporingen aktiveret for belastnings- og målegearkasser. dd = 03 hex = 3 dec Positionssporingen kan ikke aktiveres, da der for denne encoderdatablok allerede er registreret en positionssporing med en anden gearfaktor, aksetype eller toleranceområde. dd = 04 hex = 4 dec Der anvendes en lineær encoder. Se også: p0404, p0411
Afhjælpning:	Re fejlsværdi 0: - Anvend en absolutencoder. Re fejlsværdi 1: - Anvend en Control Unit med tilstrækkelig NVRAM. Re fejlsværdi 2, 4: - Deaktiver eventuelt positionssporingen (p0411 til målegearkasse, p2720 til belastningsgearkasse). Re fejlsværdi 3: - Aktiver kun belastningsgearkassens positionssporing i den samme encoderdatablok, hvis gearfaktoren (p2504, p2505), aksetypen (p2720.1) og toleranceområdet (p2722) er ens. Disse parametre skal være ens i alle drevblokke, som anvender den samme motorencoder (p187).

207556	<Stedsoplysninger>Målegearkasse: Positionssporing af maksimal aktuel værdi overskredet
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, encoderblok: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Drevet/encoderen registrerer en maksimal absolut aktuel positionsværdi (r0483) under den projekteret positionssporing af målegearkassen, som ikke længere kan vises inden for 32 bit. Maksimal værdi: $p0408 * p0412 * 2^{p0419}$ Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): aaaayyxx hex: yy = komponentnummer, xx = encoderdatablok Se også: p0408, p0412, p0419
Afhjælpning:	- Reducer finopløsningen (p0419). - Reducer multiturnopløsningen (p0412). Se også: p0412, p0419

207560	<Stedsoplysninger>Drev encoder: Stregtal er ingen kvadrat
Meddelelsesværdi:	Encoderblok: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved roterende absolute encodere skal stregtallet i p0408 stå i anden potens.
 Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Fejlverdien angiver det pågældende encoderdatabloknummer.

Afhjælpning: - Kontroller parametring (p0408, p0404.1, r0458.5).
 - Opgrader eventuelt firmware på Sensor Module.

207561 <Stedsoplysninger>Drev encoder: Stregtal Multiturn ingen kvadrat

Meddelelsesværdi: Encoderblok: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Multiturnopløsningen i p0421 stå i anden potens.
 Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Fejlverdien angiver det pågældende encoderdatabloknummer.

Afhjælpning: - Kontroller parametring (p0421, p0404.1, r0458.5).
 - Opgrader eventuelt firmware på Sensor Module.

207562 <Stedsoplysninger>Drev encoder: Positionssporing inkremental encoder ikke mulig

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, komponentnummer: %2, encoderrecord: %3

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den krævede positionssporing for en inkremental encoder understøttes ikke.
 Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 ccccbbaa hex
 aa = Encoderdatablok
 bb = Komponentnummer
 cccc = Fejlårsag
 cccc = 00 hex = 0 dec
 Encodertypen understøtter ikke funktionen "Positionssporing inkrementalencoder".
 cccc = 01 hex = 1 dec
 Positionssporingen kan ikke aktiveres, da lageret på den interne NVRAM ikke er nok eller der er en Control Unit uden NVRAM.
 cccc = 04 hex = 4 dec
 Der anvendes en lineær encoder, som ikke understøttes af funktionen positionssporing.
 Se også: p0404, p0411, r0456

Afhjælpning: - Kontroller encoderparametring (p0400, p0404).
 - Anvend en Control Unit med nok NVRAM.
 - Deaktiver evt. positionssporingen for en inkremental encoder (p0411.3 = 0).

207563 <Stedsoplysninger>Drevencoder: XIST1_ERW konfiguration forkert

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, encoderrecord: %2

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Der blev fundet en forkert konfiguration ved funktionen "Absolut position ved inkrementel encoder". Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Funktionen "absolut encoder ved inkrementel encoder" understøttes ikke (r0459.13 = 0). Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: yyxx dec: yy = fejlårsag, xx = encoderblok Se også: r0459, p4652
Afhjælpning:	Re fejl-værdi = 1: - Opgrader Sensor Modules firmware-version. - Kontroller modusen (p4652 = 1, 3 kræver egenskaben r0459.13 = 1).

207565	<Stedsoplysninger>Drev: Encoderfejl PROFIdrive-encoderinterface 1
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der meldes en encoderfejl via PROFIdrive-encoderinterfacet for encoder 1 (G1_ZSW.15). Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Fejlkode fra G1_XAKT2, se beskrivelsen til r0483. OBS: Denne alarm afgives kun ved p0480[0] ikke lig med nul. Encoderstyreord Gn_STW signalkilde (p0480[0...2], n = encoder 1, 2, 3) Encodertilstandsord Gb-ZSW (r0481[0...2], n = encoder 1, 2, 3)
Afhjælpning:	Kvitter encoderfejl via encoderstyreordet (G1_STW.15 = 1).

207566	<Stedsoplysninger>Drev: Encoderfejl PROFIdrive-encoderinterface 2
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der meldes en encoderfejl via PROFIdrive-encoderinterfacet for encoder 2 (G2_ZSW.15). Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Fejlkode fra G2_XAKT2, se beskrivelsen til r0483. OBS: Denne alarm afgives kun ved p0480[1] ikke lig med nul. Encoderstyreord Gn_STW signalkilde (p0480[0...2], n = encoder 1, 2, 3) Encodertilstandsord Gb-ZSW (r0481[0...2], n = encoder 1, 2, 3)
Afhjælpning:	Kvitter encoderfejl via encoderstyreordet (G2_STW.15 = 1).

207567	<Stedsoplysninger>Drev: Encoderfejl PROFIdrive-encoderinterface 3
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der meldes en encoderfejl via PROFIdrive-encoderinterfacet for encoder 3 (G3_ZSW.15). Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Fejlkode fra G3_XAKT2, se beskrivelsen til r0483. OBS: Denne alarm afgives kun ved p0480[2] ikke lig med nul. Encoderstyreord Gn_STW signalkilde (p0480[0...2], n = encoder 1, 2, 3) Encodertilstandsord Gb-ZSW (r0481[0...2], n = encoder 1, 2, 3)
Afhjælpning:	Kvitter encoderfejl via encoderstyreordet (G3_STW.15 = 1).

207569 <Stedsoplysninger>Encoderens identifikation aktiv

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under encoderens identifikation (ventende) med p0400 = 10100 kunne encoderen endnu ikke identificeres. Encoderen er enten forkert eller findes ikke, encoderledningen er enten forkert eller ikke sat på Sensor Module, eller DRIVE-CLiQ-komponenterne er ikke tilsluttet. OBS: En encoderidentifikation forudsætter understøttelse fra encoderen og er mulig i de følgende tilfælde: - Encoder med EnDat-interface - Encoder med SSI-interface. - Motor med DRIVE-CLiQ.
Afhjælpning:	- Kontroller encoder/encoderledning, og tilslut evt. - Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen, og opret evt. - Udfør den nødvendige operatøraktion på SSI-encoderen (se funktionshåndbogen). - Ved encodere, som ikke kunne identificeres, (f.eks. encodere uden EnDat-interface) skal den pågældende encodertype intastes i p0400.

207570 <Stedsoplysninger>Encoder identifikation dataovertagelse i gang

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Encodertypen blev automatisk fastlagt med p0400 = 10100. OBS: Denne fejl medfører en impulsledning, som er nødvendig til overførslen af encoderparametreringen til p0400 ff. Se også: p0400
Afhjælpning:	Kvitter fejlen uden yderligere tiltag.

207575 <Stedsoplysninger>Drev: Motorencoder ikke klar

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 Servo: FRA2 (ENCODER) Hla: FRA2 (ENCODER)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: Motorencoder melder ikke klar.
- Initialiseringen af encoder 1 (motorencoder) mislykkedes.
- Funktionen "Parkerende encoder" er aktiv (encoderstyreord G1_STW.14 = 1).
- Encoderinterfacet (Sensor Module) er deaktiveret (p0145).
- Sensor Module er defekt.

Afhjælpning: Fortolk aktive fejl via encoder 1.

207576 <Stedsoplysninger>Drev: Encoderløs drift aktiv pga. en forstyrrelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En encoderløs drift er aktiveret pga. en forstyrrelse (r1407.13 = 1).
OBS:
Adfærden ved fejl er indstillet med fejlreaktion ENCODER i p0491.
Se også: p0491

Afhjælpning: - Afhjælp årsagen til evt. aktive encoderfejl.
- Udfør en POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

207580 <Stedsoplysninger>Drev: Intet sensor module med passende komponentnummer

Meddelelsesværdi: Encoderblok: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev ikke fundet en Sensor Module med komponentnummmmeret fra p0141.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Pågældende encoderdatablok (indeks fra p0141).

Afhjælpning: Korriger parameteren p0141.

207750 <Stedsoplysninger>Drev: Parameter ugyldig

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, indeks: %2, fejlårsag: %3

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: En parameterværdi er ugyldigt indstillet eller blev endnu ikke indtastet korrekt.
Fejl-værdi (r0949, fortolk hexadecimal):
ccbbaaaa hex: cc = fejlårsag, bb = indeks, aaaa = parameter
cc = 0: Parameteren har ulovligt værdien nul.
cc = 1: Stempelstangen er større end stemplets diameter.
cc = 2: Cylinder uden stempelstang (p0311 = 0 og p0312 = 0).
cc = 3: Positionsoverløb mulig i tilkørselsområdet (kontroller p0407 og p0313, reducer evt. p0418).

Afhjælpning: Indstil den anførte parameter med en korrekt værdi.

207751 <Stedsoplysninger>Drev: Ventilen reagerer ikke

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev parametret en ventil med en ventilspindeltilbage melding (p0218.2 = 1), ventilspindlen følger dog ikke den nom. værdi.

- Afhjælpning:**
- Korriger konfigurationen ved en ventil uden ventilspindeltilbagemelding (p0218.2 = 0).
 - Kontroller ventilens egenfrekvens (p0216).
 - Inverter ventilspindlens faktiske værdi ved forkert fortegn (p0218.3)
 - Kontroller ventilen og ventilslutningen.

207752 <Stedsoplysninger>Drev: Stempelposition ikke mulig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Stemplet blev kalibreret (p0476 ikke lig med 0), og den absolutte position er til rådighed (p1407.3 = 1). Stempelpositionen (r0094) er dog ikke plausibel (negativ eller større end slaget i p0313).

- Afhjælpning:**
- Kontroller positionsinverteringen (p0410.1).
 - Korriger retningskonventionen: Stempelpositionen (r0094) skal være nul, hvis stemplet står på A-siden. Ved kørsel fra A-siden til B-siden skal hastighed og positionsvæksten være positiv.
 - Kontroller stempelkalibreringen, og gentag evt. stempelkalibreringen med stemplet på A-siden (p1909.1 = 1).
 - Gentag stempelkalibreringen i forbindelse med encoderskift.
 - Gentag stempelkalibreringen, hvis maskinens nulpunkt forskydes.

OBS:

Før fejlen kvitteres, sættes p0476 = 0. Derefter skal stempelkalibreringen udføres igen (p1909.1 = 1 ved helt indkørt stempel eller p1959.2 = 1 og p1960 = 1).

Se også: r0094, p0476

207753 <Stedsoplysninger>Drev: Der er ingen gyldig aktuel trykværdi

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Funktionen "kraftregulering", "kraftbegrænsning" eller "adhæsiionskompensation" er aktiveret (p1400) og mindst en af de nødvendige tryksensorer for den faktiske trykværdi A eller B sender ingen gyldig værdi. Begge faktiske trykværdier A og B kræves de til ovenover anførte funktioner.

- Funktionen systemtryktilpasning til hastighedsreguleringen er aktiveret (p1400.15 = 1) og der er ingen systemtrykmåleværdi (r0069). Der kræves en systemtrykmåleværdi til denne funktion.

- Afhjælpning:**
- Kontroller tryksensorer og fortrådning for den faktiske trykværdi A og B (X241 eller X242).
 - Kontroller offsetkorrekturværdierne for den faktiske trykværdi A og B (p0241, p0243).
 - Deaktiver evt. funktionen "kraftregulering", "kraftbegrænsning" eller "adhæsiionskompensation" (p1400).

207754 <Stedsoplysninger>Drev: Stopventil konfiguration forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Der blev registreret en forkert konfiguration af stopventilen. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 100: Safety Integrated frigivet (p9601/p9801), men p0218.0 = 0 (stopventil findes ikke). 101: Spærretiden for den styrende størrelse er mindre end ventetiden til analysering af tilbagemeldingskontakterne, når stopventilen tilsluttes (p0230 < p9625[0]/p9825[0]). 102: Spærretiden for den styrende størrelse er mindre end ventetiden til analysering af tilbagemeldingskontakterne, når stopventilen frakobles (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 100: Kontroller frigivelsen af Safety Integrated og stopventilen (p9601/p9801, p0218.0). Re fejlsværdi = 101: Spærretiden for den styrende størrelse er større end ventetiden til analysering af tilbagemeldingskontakterne, når stopventilen tilsluttes (p0230 < p9625[0]/p9825[0]). 102: Spærretiden for den styrende størrelse er større end ventetiden til analysering af tilbagemeldingskontakterne, når stopventilen frakobles (p0230 < p9625[1]/p9825[1]). Se også: p0230, p9625, p9825

207755 <Stedsoplysninger>Drev: Kørsel til fast anslag uden kraftregulering

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828
Reaktion:	FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Funktionen "kørsel til fast stop" (p1545) blev valgt, selv om ingen "kraftregulering" eller "kraftbegrænsning" blev aktiveret (p1400). Drejet ville i dette tilfælde køre mod det faste anslag med maksimal kraft.
Afhjælpning:	- Deaktiver evt. funktionen "kørsel til fast anslag" (p1545). - Aktiver kraftreguleringen (p1400.14 = 1). eller - Aktiver kraftbegrænsningen mode 1 eller mode 2 (p1400.0 = 1, p1400.1 = 1).

207756 <Stedsoplysninger>Drev: Filter egenfrekvens > Shannon-frekvens

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828
Reaktion:	INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	En af filterets egenfrekvenser er større end Shannon-frekvensen. Shannon-frekvensen beregnes med følgende formel: $0.5 / p0115[0]$ Fejlsværdi: (r0949, fortolkes hexadecimalt) Bit 0: Styrende størrelse filter 1 (p1658, p1660) Bit 1: Styrende størrelse filter 2 (p1663, p1665) Bit 3: Styrende størrelse filter (p1800, p1805) Bit 4: Forstyringsfilter (p1721, p1727)
Afhjælpning:	- Reducer tæller eller nævner egenfrekvensen for det pågældende nom. strømværdifilter. - Reducer regulatorsamplingstiden (p0115[0]). - Slå det pågældende filter fra.

207800 <Stedsoplysninger>Drev: Der er ingen effektdel

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Det er ikke muligt at læse effektdelsparametrene, eller der er ikke gemt parametre i effektdelen. DRIVE-CLiQ ledningen mellem Control Unit og effektdelen er muligvis afbrudt eller defekt. OBS: Fejlen opstår også, hvis der er valgt en forkert topologi i idriftsættelsesværktøjet og denne parametring så indlæses i Control Unit. Se også: r0200
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). - Kontroller DRIVE-CLiQ ledningen mellem Control Unit og effektdelen. - Kontroller effektdelen, og udskift den efter behov. - Kontroller Control Unit, og udskift den efter behov. - Udfør igen en indlæsning af parameteren med idriftsættelsesværktøjet, efter at topologien er blevet rettet til.

207801 <Stedsoplysninger>Drev: Motor overstrøm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Motorens tilladte grænsestrøm blev overskredet.

- Virksom strømgrænse indstillet for lavt.
- Strømregulator ikke korrekt indstillet.
- Motoren blev bremsed ved for høj kipmomentkorrekturfaktor.
- U/f-drift: Rampe-op indstillet for ringe eller belastning for stor.
- U/f-drift: Kortslutning i motorledningen eller jordslutning.
- U/f-drift: Motorstrøm passer ikke til Motor Modulets strøm.

OBS:

Synkronmotor: Grænsestrøm = $1.3 * p0323$

Asynkronmotor: Grænsestrøm = $1.3 * r0209$

Afhjælpning:

- Kontroller strømgrænse (p0323, p0640).
- Kontroller strømregulator (p1715, p1717).
- Reducer kipmomentkorrekturfaktor (p0326).
- Øg rampe-op (p1318) eller reducer belastning.
- Kontroller motor og motorledninger for kort- eller jordslutning.
- Kontroller kombinationen Motor Module og motor.

207802 <Stedsoplysninger>Drev: Tilførsel eller effektdel ikke klar

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fødning eller drev melder ikke klar efter en intern startkommando.

- Overvågningstid for kort.
- Mellemkredsspænding ikke påtrykt.
- Tilhørende fødning eller drev for komponenter der skal melde defekt.
- Forsyningsspænding forkert indstillet.

Afhjælpning:

- Forstør overvågningstiden (p0857).
- Sørg for mellemkredsspænding. Kontroller mellemkredsspændingens strømskinne. Frigiv fødningen.
- Udskift tilhørende fødning eller drev for komponenterne der skal melde.
- Kontroller forsyningsspændingens indstilling (p0210).

Se også: p0857

207805 <Stedsoplysninger>Fødning: Effektdel overbelastning l2t**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Alarmstærsklen for L2t-overlast (p0294) af effektdelen er overskredet.**Afhjælpning:**

- Reducer permanent belastning.
- Tilpas belastningscyklus.

207805 <Stedsoplysninger>Drev: Effektdel overbelastning l2t**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Alarmstærsklen for L2t-overlast (p0294) af effektdelen er overskredet.
Der foregår en reaktion, der er parametret i p0290.
Se også: p0290**Afhjælpning:**

- Reducer permanent belastning.
- Tilpas belastningscyklus.
- Kontroller mærkestrømmenes tilordning på motor og Motor Module.

207808 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Dæmpning ikke klar**Meddelelsesværdi:** Ny melding: %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828**Reaktion:** FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** HF Damping Module afgiver intet klar-signal, når det tilsluttes eller i tilsluttet tilstand.**Afhjælpning:**

- Kontroller DRIVE-CLiQ fortrådnngen til HF Damping Module.
- Kontroller 24 V forsyningsspændingen.
- Udskift evt. HF Damping Module.

OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

207810 <Stedsoplysninger>Drev: Effektdel-EEPROM uden mærkedata**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der er ikke gemt mærkedata i effektdel-EEPROM.
Se også: p0205, r0206, p0206, r0207, p0207, r0208, p0208, r0209, p0209**Afhjælpning:** Udskift effektdelen eller kontakt Siemens kundeservice.

207815 <Stedsoplysninger>Drev: Effektdel blev ændret**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Kodenummeret for den faktiske effektdel stemmer ikke overens med det gemte nummer. Dette opstår, hvis sammenligningstrinet i p9906 eller p9908 ikke står på 2 (lav) eller 3 (minimal). Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Nummer på den forkerte parameter. Se også: r0200, p0201
Afhjælpning:	Tilslut den oprindelige effektdel og tænd igen for Control Unit (POWER ON) eller programmer p0201 = r0200 og afslut idriftsættelsen med p0010 = 0. For fødnings gælder: Der skal anvendes kommuteringsspoler eller netfilter, som er udlagt til den nye effektdel. Derefter skal der gennemføres en net- og DC-identifikation (p3410 = 5). Udskiftningen af effektdelen uden ny idriftsættelse er ikke mulig, hvis fødnings type (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), formen (Booksize, Chassis) eller spændingsklassen ikke er den samme på den gamle og den nye effektdel. For vekselrettere gælder: Accepteres den nye effektdel, kan strømgræsen p0640 eventuelt reduceres med en ringere maksimalstrøm i effektdelen (r0209) (drejningsmomentgrænser opretholdes). Udskiftes ikke kun effektdelen, men også motoren, kræves der en ny idriftsættelse (f.eks. via p0010 = 1). Dette er også nødvendigt, hvis der skal indlæses flere motordata via DRIVE-CLiQ. Se også: r0200

207815 <Stedsoplysninger>Drev: Effektdel blev ændret

Meldelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Kodenummeret for den faktiske effektdel stemmer ikke overens med det gemte nummer. Dette opstår, hvis sammenligningstrinet i p9906 eller p9908 ikke står på 2 (lav) eller 3 (minimal). Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Nummer på den forkerte parameter. Se også: r0200, p0201
Afhjælpning:	Tilslut den oprindelige effektdel, og tænd igen for Control Unit (POWER ON), eller programmer p0201 = r0200, og afslut idriftsættelsen med p0010 = 0. For fødnings gælder: Der skal anvendes kommuteringsspoler eller netfilter, som er udlagt til den nye effektdel. Derefter skal der gennemføres en net- og DC-identifikation (p3410 = 5). Udskiftningen af effektdelen uden ny idriftsættelse er ikke mulig, hvis fødnings type (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), formen (Booksize, Chassis) eller spændingsklassen ikke er den samme på den gamle og den nye effektdel. For vekselrettere gælder: Accepteres den nye effektdel, kan strømgræsen p0640 eventuelt reduceres med en ringere maksimalstrøm i effektdelen (r0209) (drejningsmomentgrænser opretholdes). Udskiftes ikke kun effektdelen, men også motoren, kræves der en ny idriftsættelse (f.eks. via p0010 = 1). Dette er også nødvendigt, hvis der skal indlæses flere motordata via DRIVE-CLiQ. Programmeres sammenligningsniveauet i p9906 = 2, 3, kan idriftsættelsen afsluttes (p0010 = 0), og fejlen kvitteres. Se også: r0200

207820 <Stedsoplysninger>Drev: Temperatursensor ikke forbundet

Meldelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Den i p0600 angivne temperatursensor til overvågning af motortemperaturen står ikke til rådighed.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
- 1: p0601 = 10 (SME), men i p0600 er fortolkning ikke valgt via encoderen.
 - 2: p0600 = 10 (BICO), men signalkilden (p0603) er ikke forbundet.
 - 3: p0601 = 11 (BICO), men i p0600 er fortolkningen ikke valgt via BICO-forbindelsen (20 eller 21).
 - 4: p0601 = 11 (BIC) og p4610-p4613 > 0, men den tilhørende signalkilde (p0608, p0609) er ikke forbundet.
 - 5: Komponenter med sensorfortolkning findes ikke eller er afmonteret i mellemtiden.
 - 6: Fortolkning ikke mulig via Motor Module (r0192.21).
- Afhjælpning:** Re alarmværdi = 1:
- Indstil encoder med temperatursensor i p0600.
- Re alarmværdi = 2:
- Forbind p0603 med temperatursignalet.
- Re alarmværdi = 3, 4:
- Indstil tilgængelig temperatursensor (p0600, p0601).
 - Indstil p4610 ... p4613 = 0 (ingen sensor) eller forbind p0608 eller p0609 med eksternt temperatursignal.
- Re alarmværdi = 5:
- Tilslut komponenterne med temperatursensoren. Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen.
- Re alarmværdi = 6:
- Udfør en firmware update på Motor Module. Tilslut temperatursensoren via encoderen.
- Se også: p0600, p0601

207840 <Stedsoplysninger>Drev: Tilførsel drift mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:** Signalet "Fødning drift" foreligger ikke, selv om frigivelserne til drevet findes i længere tid end en parametreret overvågningstid (p0857).
- Fødning er ikke i drift.
 - Binektorindgangens forbindelse til klar-signalet er forkert eller mangler (p0864).
 - Fødningen udfører p.t. en netidentifikation.

- Afhjælpning:**
- Sæt fødnings i drift.
 - Kontroller binektorindgangens forbindelse til signalet "Fødning drift" (p0864).
 - Forøg overvågningstiden (p0857).
 - Vent til fødnings netidentifikation er afsluttet.
- Se også: p0857, p0864

207841 <Stedsoplysninger>Drev: Tilførsel drift tilbagetrukket

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:** Signalet "Fødning drift" blev trukket tilbage under driften.
- Binektorindgangens forbindelse til "fødnings drift" er forkert eller mangler (p0864).
 - Fødningens frigivelser blev koblet fra.
 - Fødningen tager signalet "fødnings drift" tilbage pga. en fejl.

Afhjælpning:

- Kontroller binektorindgangens forbindelse til signalet "fødning drift" (p0864).
- Kontroller og tænd evt. for fødningsens frigivelser.
- Afhjælp og kvitter fejl i fødningsen.

OBS:

Hvis dette drev stadig skal anvendes til en generatorisk understøttelse af mellemkredsen, skal fejlreaktionen parametres til INGEN, FRA1 eller FRA3. Dermed kan drevet drives videre selv om fødningsen svigter.

207850 <Stedsoplysninger>Ekstern alarm 1

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Betingelsen for "den eksterne alarm 1" foreligger.

OBS:

Den "eksterne alarm 1" udløses af en 1/0-flanke via binektorindgangen p2112.

Se også: p2112

Afhjælpning: Afhjælp årsagerne til denne alarm.

207851 <Stedsoplysninger>Ekstern alarm 2

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Betingelsen for "den eksterne alarm 2" foreligger.

OBS:

Den "eksterne alarm 2" udløses af en 1/0-flanke via binektorindgangen p2116.

Se også: p2116

Afhjælpning: Afhjælp årsagerne til denne alarm.

207852 <Stedsoplysninger>Ekstern alarm 3

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Betingelsen for "den eksterne alarm 3" foreligger.

OBS:

Den "eksterne alarm 3" udløses af en 1/0-flanke via binektorindgangen p2117.

Se også: p2117

Afhjælpning: Afhjælp årsagerne til denne alarm.

207860 <Stedsoplysninger>Ekstern fejl 1

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Betingelsen for "den eksterne fejl 1" foreligger.
OBS:
Den "eksterne fejl 1" udløses af en 1/0-flanke via binektorindgangen p2106.
Se også: p2106

Afhjælpning: - Afhjælp årsagerne til denne fejl.
- Kvitter fejlen.

207861 <Stedsoplysninger>Ekstern fejl 2

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Betingelsen for "den eksterne fejl 2" foreligger.
OBS:
Den "eksterne fejl 2" udløses af en 1/0-flanke via binektorindgangen p2107.
Se også: p2107

Afhjælpning: - Afhjælp årsagerne til denne fejl.
- Kvitter fejlen.

207862 <Stedsoplysninger>Ekstern fejl 3

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Betingelsen for "den eksterne fejl 3" foreligger.
OBS:
Den "eksterne fejl 3" udløses af en 1/0-flanke via binektorindgangen p2106:
- AND-forbindelse binektorindgang p2108, p3111, p3112.
- Tilkoblingsforsinkelse p3110.
Se også: p2108, p3110, p3111, p3112

Afhjælpning: - Afhjælp årsagerne til denne fejl.
- Kvitter fejlen.

207890 <Stedsoplysninger>Intern spændingsbeskyttelse/ intern ankerkortslutning med STO (Safe Torque Off) aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den interne ankerkortslutning (p1231 = 4) er ikke mulig, da Safe Torque Off (STO) er frigivet. Impulserne kan ikke frigives.

Afhjælpning: Deaktiver den interne ankerkortslutning (p1231 = 0) eller Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
OBS:
STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

207900 <Stedsoplysninger>Drev: Motor blokeret/hastighedsregulator ved stop

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Motoren arbejder længere end tiden i p2177 ved omdrejningsmomentgrænsen og under omdrejningstærsklen i p2175. Denne melding udløses også, hvis den faktiske omdrejningstalværdi svinger og omdrejningstalregulatorudgangen gentagen slår ud til grænsen. Se også: p2175, p2177
Afhjælpning:	- Kontroller, om motoren bevæger sig frit. - Kontroller den effektive momentgrænse (r1538, r1539). - Kontroller meldingens parameter "Motor blokeret", og korreger eventuelt (p2175, p2177). - Kontroller den faktiske værdis invertering (p0410). - Kontroller motorencoderens tilslutning. - Kontroller encoderens stregtal (p0408). - Ved SERVO med encoderløs drift og motorer med lav effekt (< 300 W) forhøjes pulsfrekvensen (p1800). - Når enkeltpositioneringen er deaktiveret, kontrolleres momentgrænserne motorisk (p1528) og generatorisk (p1529). - Blocksize-enhed: Ved drift uden encoder o en strømregulatorens samplingstid p0115[0] < 80 µs indstilles enten en pulsfrekvens på p1800 = 1 / p0115[0] og øg omstillingsomdrejningstallet for p1755.

207901 <Stedsoplysninger>Drev: Motor overhastighed

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA2 (IASC/DCBRK) Hla: FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Det maksimalt tilladte omdrejningstal blev overskredet positivt eller negativt. Det maksimalt tilladte positive omdrejningstal dannes som følger: Minimum (p1082, Cl: p1085) + p2162 Det maksimalt tilladte negative omdrejningstal dannes som følger: Maksimum (-p1082, Cl: 1088) - p2162
Afhjælpning:	Ved positiv omdrejningsretning gælder: - Kontroller r1084 og korreger eventuelt p1082, Cl: p1085 og p2162. Ved negativ omdrejningsretning gælder: - Kontroller r1087 og korreger eventuelt p1082, Cl: p1088 og p2162.

207902 <Stedsoplysninger>Drev: Motor stalled

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Det blev registreret, at motoren er standset længere end indstillet i p2178. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Standsningsregistrering med r1408.11 (p1744, p0492). 2: Standsningsregistrering med r1408.12 (p1745) eller via fluxdifference (r0083 ... r0084). 3: Standsningsregistrering med r0056.11 (kun for fremmedmagnetiserede synkronmotorer). Se også: p2178

- Afhjælpning:** Ved omdrejningstal- og momentregulering med omdrejningstalencoder gælder:
- Kontroller omdrejningstalsignalet (ledningsbrud, polaritet, stregtal, brud på encoderakslen).
 - Kontroller omdrejningstalencoder, hvis der blev skiftet til en anden omdrejningstalencoder med blokskift. Denne skal være forbundet med den samme motor, som reguleres ved blokskiftet.
- Foreligger der ingen fejl, kan fejltolerancen (p1744 eller p0492) forstørres.
- Ved omdrejningstal- og momentregulering uden omdrejningstalencoder gælder:
- Kontroller om drevet standser i styret drift (r1750.0) under belastning. Hvis ja, forhøj den nominelle strømværdi med p1610.
 - Kontroller om drevet standser pga. belastning, hvis den nominelle omdrejningstalsværdi stadig er nul. Hvis ja, forhøj den nominelle strømværdi med p1610.
 - Blev motorens spændingsopbygning (r0346) reduceret kraftigt, bør den forøges igen.
 - Kontroller strømgrænserne (p0640, r0067). Er strømgrænserne for ringe kan drevet ikke magnetiseres.
 - Kontroller strømregulator (p1715, p1717) og omdrejningstaladaptionregulator (p1764, p1767). Blev dynamikken reduceret for kraftigt, bør denne forøges igen.
 - Kontroller omdrejningstalencoderen, hvis der blev skiftet til en anden omdrejningstalencoder med dataskift. Denne skal være forbundet med motoren, som reguleres ved dataskiftet.
- Foreligger der ingen fejl, kan fejltolerancen (p1745) eller forsinkelsestiden (p2178) forøges.
- Ved fremmedmagnetiserede synkronmotorer (regulering med omdrejningstalencoder) gælder:
- Kontroller omdrejningstalsignalet (ledningsbrud, polaritet, stregtal).
 - Sørg for motorparametrering (typeskilt- og ækvivalent strømskemaparameter).
 - Kontroller magnetiseringsmodulet og interfaces til reguleringen.
 - Sørg for en så høj dynamik som muligt for magnetiseringsstrømreguleringen.
 - Kontroller omdrejningstalreguleringens svingningsforhold og anvend et båndspærrefilter ved resonanssvingninger.
 - Det maksimale omdrejningstal må ikke overskrides (p2162).
- Foreligger der ingen fejl, kan forsinkelsestiden (p2178) forøges.

207903 <Stedsoplysninger>Drev: Motor hastighedsafvigelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Omdrejningsdifferencens beløb fra de to programmerede værdier (p2151, p2154) og omdrejningstal-listeværdi (r2169) overskrider tiølerancecærskelten (p2163) længere end det tolereres (p2164, p2166).

Alarmen er kun frigivet ved p2149.0 = 1.

Mulige årsager kan være:

- Lastmoment er større end den programmerede momentværdi.
- Ved acceleration nås moment-/strøm/effektgrænsen. Hvis grænserne ikke er tilstrækkelige, kan det ske at drevet er projekteret for lille.
- Ved momentreguleringen føres den Programmerede omdrejningstalsværdi ikke med omdrejningstallisteværdien.
- Ved aktiv Vdc-regulator.

Ved Uf-styringen opdages overlasten ved at Imac-regulatoren er aktiv.

Se også: p2149

- Afhjælpning:**
- Øg p2163 og/eller p2166.
 - Øg moment-/strøm-/effektgrænserne.
 - Ved momentregulering: Det nominelle omdrejningstal skal følge det faktiske omdrejningstal.
 - Sluk for alarmen med p2149.0 = 0

207904 <Stedsoplysninger>Ankerkortslutning ekstern: Kontaktortilbagemelding "lukket" mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kontaktorfeedback meldingen (p1235) har ikke meldt inden for overvågningstiden (p1236) under lukning af signalet "lukket" (r1239.1 = 1).

Afhjælpning:

- Kontroller om kontaktor feedbackmeldingen er korrekt tilsluttet (p1235).
- Kontroller kontaktor feedbackmeldingens logik (r1239.1 = 1: "sluttet", r1239.1 = 0: "brudt").
- Forøg overvågningstiden (p1236).
- Indstil eventuelt den eksterne ankerkortslutning uden kontaktor feedbackmelding (p1231=2).

207905 <Stedsoplysninger>Ankerkortslutning ekstern: Kontaktortilbage melding "åben" mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kontaktorfeedback meldingen (p1235) har ikke meldt inden for overvågningstiden (p1236) under åbningen af signalet "åben" (r1239.1 = 0).

Afhjælpning:

- Kontroller om kontaktor feedbackmeldingen er korrekt tilsluttet (p1235).
- Kontroller kontaktor feedbackmeldingens logik (r1239.1 = 1: "sluttet", r1239.1 = 0: "brudt").
- Forøg overvågningstiden (p1236).
- Indstil eventuelt den eksterne ankerkortslutning uden kontaktor feedbackmelding (p1231=2).

207906 <Stedsoplysninger>Ankerkortslutning/intern spændingsbeskyttelse: Parametrering forkert

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, motorrecord: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Ankerkortslutningen er forkert parametret.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

zzzzyyxx: zzzz = Fejlårsag, xx = Motordatabloknummer

zzzz = 0001 hex = 1 dec:

Ingen permanentmagnetiseret synkronmotor aktiveret.

zzzz = 0002 hex = 2 dec:

Ingen asynkronmotor valgt

zzzz = 0065 hex = 101 dec:

Ekstern ankerkortslutning: Udgang (r1239.0): ikke forbundet.

zzzz = 0066 hex = 102 dec:

Ekstern ankerkortslutning med kontaktor feedbackmelding: Feedback ikke forbundet (BI: p1235). Tilbage meldingen skal kobles i alle kommandorecords (CDS).

zzzz = 0067 hex = 103 dec:

Ekstern ankerkortslutning uden kontaktor feedbackmelding: Ventetid under brydning (p1237) er 0.

zzzz = 00C9 hex = 201 dec:

Intern spændingsbeskyttelse: Den maksimale udgangsstrøm på Motor Module (r0209) er mindre end $1.8 \cdot \text{motor-kortslutningsstrøm}$ (r0331).

zzzz = 00CA hex = 202 dec:

Intern spændingsbeskyttelse: Der anvendes intet Booksize Motor Module.

zzzz = 00CB hex = 203 dec:

Intern spændingsbeskyttelse: Motor-kortslutningsstrømmen (p0320) er større end motor-maksimalstrømmen (p0323).

zzzz = 00CC hex = 204 dec:

Intern spændingsbeskyttelse: Aktiveringen (p1231 = 4) er ikke givet for alle motorblokke med synkronmotorer (p0300 = 2xx, 4xx).

- Afhjælpning:** Re fejlsværdi = 1:
- En ankerkortslutning / spændingsbeskyttelse er kun tilladt ved permanentmagnetiserede synkronmotorer. Den højest position i motortypen i p0300 skal være 2 eller 4.
- Re fejlsværdi = 101:
- Med udgangssignalet r1239.0 bør kontaktoeren styres for den eksterne ankerkortslutningsforbindelse. Signalet kan f.eks. forbindes til en udgangsklemme via binektorindgangen p0738. Før fejlen kan kvitteres, skal p1231 programmeres igen.
- Re fejlsværdi = 102:
- Aktiværes den eksterne ankerkortslutning med kontaktoer feedbackmelding (p1231 = 1), skal feedbacksignalet forbindes til en indgangsklemme (f.eks. r0722.x) og derefter til Binektorindgangen p1235.
 - Alternativt kan den eksterne ankerkortslutning aktiværes uden kontaktoer feedbackmelding (p1231 = 2).
- Re fejlsværdi = 103:
- Aktiværes den eksterne ankerkortslutning uden kontaktoer feedbackmelding (p1231 = 2), skal der parametres en ventetid i p1237. Denne tid skal i hvert fald være større end den faktiske kontaktoeråbningstid, da Motor Module ellers ville kortslyttes!
- Re fejlsværdi = 201:
- Der skal anvendes et Motor Module med en større maksimalstrøm eller en motor med en lavere kortslytningsstrøm. Motor Modules maksimale strøm skal være større end $1.8 \cdot \text{motor-kortslytningsstrømmen}$.
- Re fejlsværdi = 202:
- Anvend et Booksize Motor Module til en intern spændingsbeskyttelse.
- Re fejlsværdi = 203:
- Anvend kun kortslytningssikre motorer til en intern spændingsbeskyttelse.
- Re fejlsværdi = 204:
- Den interne spændingsbeskyttelse skal enten aktiværes for alle motorblokke med synkronmotorer (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) eller skal deaktiværes for alle motorblokke (p1231 ikke lig med 3). Dermed sikres det, at beskyttelsen ikke ophæves utilsigtet ved en blokskift. Denne fejl kan først kvitteres, hvis betingelsen er opfyldt.

207907 <Stedsoplysninger>Intern ankerkortslytning: Motorklemmer ikke potentialefri efter sletning af impuls

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Funktionen "Intern spændingsbeskyttelse" (p1231 = 3) blev aktiværet.

Følgende skal iagttages:

- Ved en aktiv intern spændingsbeskyttelse ligger motorklemmerne efter en impuls-sletning på den halve mellemkredsspotential (uden intern spændingsbeskyttelse er motorklemmeren potentialefri)!
- Der må kun anvendes kortslytningsfaste motorer (p0320<p0323).
- Motor Module skal permanent kunne klare 1.8 gange af motorens kortslytningsstrøm (r0331) (r0289).
- Den interne spændingsbeskyttelse kan ikke afbrydes af en fejlreaktion. En overstrøm under den aktive interne spændingsbeskyttelse kan medføre at Motor Module og/eller motoren ødelægges.
- Understøtter Motor Module ikke den autarke interne spændingsbeskyttelse (r0192.10 = 0) skal der anvendes en ekstern 24 V forsyning (USP) for at sikre funktionerne i komponenterne under et strømsvigt.
- Understøtter Motor Module den autarke interne spændingsbeskyttelse (r0192.10 = 1) skal 24 V forsyningen ske med et Control Supply Module for at sikre komponenternes funktion.
- Ved en aktive interne spændingsbeskyttelse må motoren ikke drives eksternt over længere tid. (F.eks. ved drivende belastninger eller en anden koblet motor).

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Er en henvisning til brugeren.

207908 <Stedsoplysninger>Intern ankerkortslytning aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Motor Module melder, at motoren er kortslettet via effekthalvlederen ($r1239.5 = 1$). Impulserne kan ikke frigives. Den interne ankerkortslutning er aktiveret ($p1231 = 4$).

Afhjælpning: For synkronmotorer aktiveres ankerkortslutningsbremsningen med binektorindgangen $p1230 = 1$ -signal.
Se også: $p1230$, $p1231$

207909 <Stedsoplysninger>Intern spændingsbeskyttelse: Deaktivering aktiveres først efter POWER ON.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Årsag: Den interne spændingsbeskyttelse ($p1231$ ikke lig med 3) deaktiveres først når POWER ON er virksom.
Tilstandssignalet $r1239.6 = 1$ indikerer, at den interne spændingsbeskyttelse er klar.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Er en henvisning til brugeren.

207910 <Stedsoplysninger>Drev: Motor overtemperatur

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: KTY84/PT1000:
Motortemperaturen har overskredet fejltærsklen ($p0604$, $p0616$).
PTC:
Udløsetærsklen på 1650 ohm blev overskredet.
Alarmværdi ($r2124$, fortolkes decimalt):
Nummer angiver den temperaturkanal, der har medført meldingens aktivering.
Se også: $p0604$, $p0612$, $p0617$, $p0618$, $p0619$, $p0625$, $p0626$, $p0627$, $p0628$

Afhjælpning:

- Kontroller motorbelastningen.
- Kontroller motorens omgivelsestemperatur og ventilering
- Kontroller PTC eller bimetal-bryderen.
- Kontroller overvågningsgrænserne ($p0604$, $p0605$).
- Kontroller motortemperaturmodellens aktivering ($p0612$, $p0626$ og følgende).

Se også: $p0612$, $p0617$, $p0618$, $p0619$, $p0625$, $p0626$, $p0627$, $p0628$

207913 <Stedsoplysninger>Magnetstrøm uden for tolerancen

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Differensen mellem den faktiske og den nominelle magnetiseringsstrøm har overskredet tolerancen:
 $\text{abs}(r1641 - r1626) > p3201 + p3202$
Årsagen til denne fejl nulstilles igen ved $\text{abs}(r1641 - r1626) < p3201$.

Afhjælpning:

- Kontroller parametring (p1640, p3201, p3202).
- Kontroller interfaces til magnetiseringsmodulet ($r1626$, p1640).
- Kontroller magnetiseringsmodul.

207914 <Stedsoplysninger>Flux uden for tolerancen

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Differensen mellem den faktiske og den nominelle fluxværdi har overskredet tolerancen: $\text{abs}(r0084 - r1598) > p3204 + p3205$ Årsagen til denne fejl nulstilles igen ved $\text{abs}(r0084 - r1598) < p3204$. Fejlen aktiveres først når forsinkelsestiden i p3206 er udløbet.
Afhjælpning:	- Kontroller parametring (p3204, p3205). - Kontroller interfaces til magnetiseringsmodulet (r1626, p1640). - Kontroller magnetiseringsmodul. - Kontroller fluxreguleringen (p1590, p1592, p1597). - Kontroller reguleringen for svingninger og fortag afhjælpning (f.eks. optimer omdrejningstalregulatorens kredsløb, parametre båndspærringen).

207918 <Stedsoplysninger>Trefaset drift for sat værdiencoder valgt/aktiv

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Kun til eksternt magnetiserede synkronmotorer (p0300 = 5): Den faktiske styrings-/reguleringsmodus er I/f-styring med fast strøm (p1300 = 18). Fastlæggelsen af omdrejningstallet sker med satværdikanalen, fastlæggelsen af strømmen med minimumsstrømmen (p1620). Vær opmærksom på at reguleringsdynamikken i denne modus er begrænset meget. Derfor bør der indstilles større rampe- op tider for den nominelle omdrejningstal end for den normale drift.
Afhjælpning:	Vælg en anden styrings-/reguleringsmodus. Se også: p1300

207927 <Stedsoplysninger>Jævnstrømsbremsning aktiv

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Motoren bremses med jævnstrøm. Jævnstrømsbremsningen er aktiv. 1) En melding med reaktionen DCBRK er aktiv. Motoren nedbremses med bremsestrømmen i p1232 i tiden i p1233. Underskrides stilstandstærsklen p1226, afbrydes opbremsningen før tid. 2) Jævnstrømsbremsningen blev aktiveret ved binektorindgangen p1230, når jævnstrømsbremsningen indstilles (p1230 = 4). Bremsestrømmen p1232 påtrykkes, indtil binektorindgangen inaktiveres.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Alarmen annulleres automatisk, når jævnstrømsbremsningen er udført.

207928 <Stedsoplysninger>Intern spændingsbeskyttelse udløst

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Motor Module melder, at motoren er kortsluttet via effekthalvlederen (r1239.5 = 1). Impulserne kan ikke frigives. Den interne spændingsbeskyttelse er aktiveret (p1231 = 3).

Afhjælpning: Hvis Motor Module understøtter den autarke interne spændingsbeskyttelse ($r0192.10 = 1$), afgører Motor Module ved hjælp af mellemkredsspændingen selv om ankerkortslutningen aktiveres.

Overskrider mellemkredsspændingen 800 V aktiveres kortslutningen og reaktionen FRA2 udløses. Falder mellemkredsspændingen ned under 450 V, ophæves kortslutningen igen.

Er motoren stadig i et kritisk omdrejningstalområde, aktiveres ankerkortslutningen igen, når mellemkredsspændingen har overskredet tærsklen på 800 V.

Er den autarkt interne spændingsbeskyttelse aktiv ($r1239.5 = 1$) og nettet vender tilbage ($450 \text{ V} < \text{mellemkredsspænding} < 800 \text{ V}$), ophæves ankerkortslutningen efter 3 minutter.

207930 <Stedsoplysninger>Drev: Bremsstyring forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Control Unit har registreret en fejl i bremseaktiveringen.

- Motorledningens skærm er ikke lagt korrekt på.

- Defekt i bremsestyrekredsen på Motor Module.

Fejlsværdi ($r0949$, fortolkes decimalt):

10, 11:

Fejl under processen "åbn bremse".

- Bremsen er ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen er åben ved $p1278 = 1$).

- Bremseledningen har jordslutning.

- S120M: Bremsen er åbnet til monteringsformål via klemme X4.1 (kun tilladt, når forsyningsspændingen er slået fra).

20:

Fejl i tilstanden "bremse åbnet".

- Kortslutning i bremseviklingen.

30, 31:

Fejl i processen "luk bremse".

- Bremsen er ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen åbner ved $p1278 = 1$).

- Kortslutning i bremseviklingen.

40:

Fejl i tilstanden "bremse lukket".

50:

Fejl i bremsestyringen på Control Unit eller kommunikationsfejl mellem Control Unit og Motor Module (bremsestyringsdiagnose).

80:

Anvendes Safe Brake Adapter (SBA), er der opstået en fejl i Control Units bremsestyring.

Se også: p1278

Afhjælpning:

- Kontroller motorholdebremssens tilslutning.
- Kontroller effektdelsrecordens indstilling til holdebremssens styring ved en parallelkobling (p7015).
- Kontroller motorholdebremssens funktion.
- Kontroller, om de er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose af de pågældende forstyrrelser.
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlæggelse (f.eks. motorledningens skærm og bremseårene forbindes med skærmpladen eller motorstikket skrues på huset).
- Udskift det pågældende Motor Module.

Drift med Safe Brake Module:

- Kontroller Safe Brake Modules tilslutning.
- Udskift Safe Brake Module.

Drift med Safe Brake Adapter (SBA):

- Kontroller SBAs tilslutning, udskift evt. SBA.

Se også: p1215, p1278

207931 <Stedsoplysninger>Bremsen åbner ikke**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Alarmen udlæses ved $r1229.4 = 1$.
Se også: p1216, r1216, r1229**Afhjælpning:** - Kontroller motorstopbremsens funktion.
- Kontroller feedback signalet (p1223).

207932 <Stedsoplysninger>Bremsen lukker ikke**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Alarmen afgives ved $r1229.5 = 1$.
Ved $r1229.5 = 1$ undertrykkes FRA1 / FRA3, for at forhindre en acceleration af drevet pga. en drivende belastning, hvorved FRA2 forbliver aktiv.
Se også: p1217, r1217, r1229**Afhjælpning:** - Kontroller motorstopbremsens funktion.
- Kontroller feedback signalet (p1222).

207934 <Stedsoplysninger>Drev: S120 Combi Motorholdebremse konfiguration**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** På et S120-combi-apparat er der opdaget en tilsluttet motorholdebremse. Denne motorholdebremse er dog ikke allokeret præcist til et Combi-fremføringsdrev, og dermed er bremseaktivering ikke konfigureret (korrekt).
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):0: Ingen motorholdebremse er allokeret ($p1215 = 0$ eller 3 på alle S120-Combi-fremføringsdrev)1: Mere end en motorholdebremse er allokeret ($p1215 = 1$ eller 2 på flere end en S120-comi-fremføringsdrev), eller der er mere end en DRIVE-CLiQ-motor med motorholdebremse.2: Bremsen allokeres spindlen ved en fejl ($p1215 = 1$), hvilket ikke er tilladt ved nærværende softwareversion.3: Det blev forsøgt at frigive funktionen "Sikker bremsestyring" (SBC, $p9602 = p9802 = 1$) for spindlen. Dette er ikke tilladt ved nærværende softwareversion.**Afhjælpning:** Kontroller om motor-holdebremsen er entydigt allokeret til et S120-Combi-fremføringsdrev ($p1215 = 1$ eller 2).Denne fejl annulleres først, når motor-holdebremsen entydigt allokeret én af S120 Combi fremføringsdrevene ($p1215 = 1$ eller 2 ved dette drev). Fra dette tidspunkt kontrolleres motorholdebremsen af dette drev.

Se også: p1215

207935 <Stedsoplysninger>Drev: Motorstopbremse konfiguration forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Der blev registreret en forkert konfiguration af motorholdebremsen. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 0: Der blev registreret en motorholdebremse ved ikke konfigureret bremsetrigning (p1215 = 0). Bremsestyringens konfiguration blev derfor indstillet til "Motorstopbremse som sekvensstyring" (p1215 = 1) (kun ved første idriftsættelse). Ved et chassis-apparat med Safe Brake Adapter (SBA) blev der oprettet en kobling p9621 = r9872.3 (kun ved første idriftsættelse). Effektdelen blev indstillet i p7015 ved parallelkobling, som motorholdebremsen er tilsluttet (kun ved første idriftsættelse). 1: Der blev registreret en motorholdebremse ved ikke konfigureret bremsetrigning (p1215 = 0). Bremsestyringens konfiguration forblev uændret ved "Ingen motorstopbremse" (p1215 = 0). 11: Identifikationen har registreret mere end en motorholdebremse ved parallelkobling. 12: Ved parallelkoblingen er der ikke indstillet et gyldigt komponentnummer i p0121 for den effektdelblok, der er indstillet i p7015. 13: Ved aktiveret funktion "Sikker bremsestyring" (SBC) blev det forsøgt at ændre værdien i p7015. 14: Ved parallelkobling kan effektdelen, der er indstillet i p7015, ikke styres.
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 0: - Afhjælpning ikke nødvendig. Re fejlsværdi = 1: - Foretag evt. en ændring af motorholdebremsens konfiguration (p1215 = 1, 2). - Opstår denne fejlsværdi uventet, skal motorens forbindelser kontrolleres for at udlukke en forbytning. Re fejlsværdi = 11: Tilslut kun en motorholdebremse ved en parallelkobling. Re fejlsværdi = 12: Kontroller effektdelblokkens indstilling ved en parallelkobling (p7015). Re fejlsværdi = 13: Deaktiver funktionen "sikker bremsestyring" (SBC) før p7015 ændres (p9602). Re fejlsværdi = 14: Kontroller, om effektdelen understøtter bremsestyringen ved parallelkobling (r9771.14). Kontroller, om der foreligger fejl i DRIVE-CLiQ kommunikationen mellem Control Unit og den pågældende effektdel, og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl. Se også: p1215

207950 <Stedsoplysninger>Drev: Motorparameter forkert
Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:**
- Motorparametrene er indtastet forkert under idriftsættelsen (f.eks. p0300 = 0, Ingen motor).
 - Bremsemodstanden er endnu ikke parametret, idriftsættelsen kan ikke afsluttes.
- Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Pågældende parameternummer.
300 (CU250S-2):
Motortypen understøttes ikke ved denne reguleringstype.
307:
Følgende motorparametre kan være forkerte:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Se også: p0300, p0301, p0304, r0304, p0305, r0305, p0307, r0307, p0310, p0311, r0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, r0322, p0323, r0323
- Afhjælpning:**
- Sammenlign motordataene med oplysningerne på typeskiltet, og korreger efter behov.
Re fejlsværdi = 300 (CU250S-2):
Anvend en motortype, der understøttes af den indstillede reguleringstype.

207955 <Stedsoplysninger>Drev: Motoren blev ændret

- Meddelelsesværdi:** Parameter: %1
- Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** MED DET SAMME
- Årsag:**
- Kodenummeret for den faktiske motor med DRIVE-CLiQ svarer ikke til det gemte nummer.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Nummer på den forkerte parameter.
Se også: p0301, r0302
- Afhjælpning:**
- Tilslut den oprindelige motor, tænd igen for Control Unit (POWER ON), og afslut den hurtige idriftsættelse med p0010 = 0.
Eller programmer p0300 = 10000 (indlæsning af motorens parameter med DRIVE-CLiQ), og udfør idriftsættelsen igen.
Den hurtige idriftsættelse (p0010 = 1) afsluttes automatisk med p3900 > 0.
Afsluttes den hurtige idriftsættelse med p0010 = 0, udføres der ingen automatisk regulatorberegning (p0340 = 1).

207956 <Stedsoplysninger>Drev: Motorkoden passer ikke til listemotor

- Meddelelsesværdi:** %1
- Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** MED DET SAMME
- Årsag:**
- Den faktiske motors motorkode med DRIVE-CLiQ svarer ikke til de mulige listemotortyper (se udvalg p0300).
Eventuelt understøttes den tilsluttede motor ikke med DRIVE-CLiQ-fra denne firmware-version.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Den tilsluttede motor motorkode med DRIVE-CLiQ.
OBS:
De første tre tal i motorkoden svarer normalt til motortypen på listen.
- Afhjælpning:**
- Anvend en motor med DRIVE-CLiQ og passende motorkode.

207960 <Stedsoplysninger>Drev: Friktionskarakteristikken forkert

- Meddelelsesværdi:** Parameter: %1
- Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** INGEN

Årsag:	Friktionskarakteristikken er forkert. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Forkert parameterformat. 1538: Friktionsmomentet er større end maksimum på den opadvendende momentgrænse (p1538) og nul. Derfor begrænses friktionskarakteristikens (r3841) udgang til denne værdi. 1539: Friktionsmomentet er mindre end minimum på den nedadvendende momentgrænse (p1539) og nul. Derfor begrænses friktionskarakteristikens (r3841) udgang til denne værdi. 3820 ... 3829: Forkert parameternummer. Omdrejningstallene i parametrene for friktionskarakteristikken overholder ikke følgende betingelse: $0.0 < p3820 < p3821 < \dots < p3829 \leq p0322$ eller $p1082$, hvis $p0322 = 0$ Derfor begrænses friktionskarakteristikens (r3841) udgang til denne værdi. 3830 ... 3839: Forkert parameternummer. Momenterne i parametrene for friktionskarakteristikken overholder ikke følgende betingelse: $0 \leq p3830, p3831 \dots p3839 \leq p0333$ Derfor nulstilles friktionskarakteristikens (r3841) udgang. Se også: r3840
Afhjælpning:	Opfyld betingelsen for friktionskarakteristikken. Re alarmværdi = 1538: Kontroller opadvirkende momentgrænser (f.eks. i feltsvækningsområdet). Re alarmværdi = 1539: Kontroller nedadvirkende momentgrænser (f.eks. i feltsvækningsområdet). Re alarmværdi = 3820 ... 3839: Opfyld betingelserne for indstillingen af parametrene for friktionskarakteristikken. Ændres motordataene (f.eks. det maksimale omdrejningstal p0322) under idriftsættelsen (p0010 = 1, 3), skal de heraf afhængige tekniske begrænsninger og tærskelværdier beregnes om ved at vælge p0340 = 5.

207961	<Stedsoplysninger>Drev: Friktionkarakteristik record aktiveret
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den automatiske optagelse af friktionskarakteristikken er aktiveret. Optagelsen udføres ved næste startkommando. Det er ikke muligt at gemme parameteren under optagelsen af friktionskarakteristikken (p0971, p0977).
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Alarmen annulleres automatisk når optagelsen af friktionskarakteristikken afsluttes korrekt eller når optagelsen deaktiveres (p3845 = 0).

207963	<Stedsoplysninger>Drev: Friktionkarakteristik record afbrudt
Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA1
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	Betingelse for optagelsen af friktionskarakteristikken er ikke opfyldt. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 0046: Manglende frigivelser (r0046). 1082: Den største omdrejningstalværdi (p3829) der skal tilkøres er større end det maksimale omdrejningstal (p1082). 1084: Den største omdrejningstalværdi (p3829) der skal tilkøres er større end det maksimale omdrejningstal (r1084, p1083 p1085). 1087: Den største omdrejningstalværdi (p3829) der skal tilkøres er større end det maksimale omdrejningstal (r1087, p1086, p1088). 1110: Friktionskarakteristik optagelse negativ retning valgt (p3845) og retning negativ spærret (p1110). 1111: Friktionskarakteristik optagelse positiv retning valgt (p3845) og retning positiv spærret (p1111). 1198: Friktionskarakteristik optagelse valgt (p3845 > 0) og retning negativ (p1110) og positiv (p1111) spærret (r1198). 1300: Reguleringstypen (p1300) er ikke indstillet til omdrejningstalregulering. 1755: Ved encoderløs regulering (p1300 = 20) er den mindste omdrejningstalværdi (p3820) der skal tilkøres mindre eller lig med skifteomdrejningstallet for den styrede drift (p1755). 1910: Motordataidentifikation aktiveret. 1960: Omdrejningstalregulatoroptimering aktiveret. 3820 ... 3829: Omdrejningstal (p382x) kan ikke tilkøres. 3840: Friktionskarakteristik forkert. 3845: Friktionskarakteristik optagelse deaktiveret.
Afhjælpning:	Opfyld betingelsen for optagelsen af friktionskarakteristikken. Re fejlsværdi = 0046: - Opret manglende frigivelser. Re fejlsværdi = 1082, 1084, 1087: - Vælg den største omdrejningstalværdi (p3829) der skal tilkøres til at være lavere eller lig med det maksimale omdrejningstal (p1082, r1084, r1087). - Omregn omdrejningstalstøttestrukturerne for friktionskarakteristikken (p0340 = 5). Re fejlsværdi = 1110: - Vælg en friktionskarakteristik optagelse retning valgt positiv (p3845). Re fejlsværdi = 1111: - Vælg en friktionskarakteristik optagelse retning negativ (p3845). Re fejlsværdi = 1198: - Frigiv godkendt retning (p1110, p1111, r1198). Re fejlsværdi = 1300: - Indstil reguleringsarten (p1300) til omdrejningstalregulering (p1300 = 20, 21). Re fejlsværdi = 1755: - Vælg ved encoderløs regulering (p1300 = 20) den mindste omdrejningstalværdi der skal tilkøres (p3820) større eller lig med skifteomdrejningstallet for den styrede drift (p1755). - Omregn omdrejningstalstøttestrukturerne for friktionskarakteristikken (p0340 = 5). Re fejlsværdi = 1910: - Afslut motordataidentifikation (p1910). Re fejlsværdi = 1960: - Afslut omdrejningstalregulatoroptimering (p1960). Re fejlsværdi 3820 ... 3829: - Kontroller belastning ved omdrejningstal p382x. - Kontroller omdrejningstalsignalet (r0063) for svingning ved omdrejningstal p382x. Kontroller eventuelt omdrejningstalregulatorens indstillinger. Re fejlsværdi = 3840: - Korriger friktionskarakteristik (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840). Re fejlsværdi = 3845: - Aktiver friktionskarakteristik optagelse (p3845).

207965 <Stedsoplysninger>Drev: Lagring skal udføres

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Kommuteringsvinkeloffset (p0431) blev fastlagt på ny og endnu ikke gemt. Der skal lagres ikke flygtigt for at overtage den nye værdi permanent (p0971, p0977). Se også: p0431, p1990
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Alarmen annulleres automatisk efter lagringen. Se også: p0971, p0977

207966	<Stedsoplysninger>Drive: Kontroller kommuteringsvinkel
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2 (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Den faktiske omdrejningstalværdi blev inverteret og den tilhørende kommuteringsvinkeloffset er ikke lig med nul og dermed muligvis forkert.
Afhjælpning:	Kontroller kommuteringsvinkeloffset efter en invertering af den faktiske værdi og fastlæg den igen (p1990 = 1).

207971	<Stedsoplysninger>Drev: Kommutteringsvinkeloffset fastlæggelse aktiveret
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den automatiske fastlæggelse af kommuteringsvinkeloffset (encoderjustering) er aktiveret (p1990 = 1). OBS: Med næste startkommando udføres den automatiske fastlæggelse. Ved SERVO og opstået fejl F07414 gælder: Fastlæggelsen af kommuteringsvinkeloffset aktiveres automatisk (p1990 = 1), hvis polidentifikationsprocedure er indstillet i p1980. Se også: p1990
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Alarmen annulleres automatisk når fastlæggelse er korrekt udført eller ved en indstilling af p1990= 0.

207979	<Stedsoplysninger>Drev: Polpositionsidentificering kalibrering nødvendig
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Polpositionsidentificeringen er mislykket fordi kalibreringsværdierne for strømmålingen ikke er korrekt.
Afhjælpning:	Udskift det pågældende Motor Module

207980	<Stedsoplysninger>Drev: Roterende måling aktiveret
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Den roterende måling er aktiveret. Motoren kan under den roterende måling accelereres op til det maksimale omdrejningstal med maksimalt omdrejningstalmoment. Kun den parametrede strømgrænse (p0640) og det maksimale omdrejningstal (p1082) er aktive. Motorens adfærd kan påvirkes med en retningsspærring (p1959.14, p1959.15) og opstart/returløbstid (p1958).
Med næste startkommando udføres den roterende måling.
Se også: p1960
- Afhjælpning:** Ingen nødvendig.
Alarmen annulleres automatisk, når den roterende måling er afsluttet eller ved en indstilling af p1960 = 0.
OBS:
Gennemføres en POWER ON eller en varmstart ved aktiveret motordataidentificering, går kaldet af motordataidentificeringen tabt. Ønsket motordataidentificering skal genaktiveres manuelt efter opstart.

207990 <Stedsoplysninger>Drev: Identifikation forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** FRA1 (FRA2, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

- Årsag:** Der er opstået en forstyrrelse under identifikationen.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
- 1: Stempelkalibrering uden absolut position (p1407.3 = 0).
 - 2: Fastlæggelse af reguleringsretning uden bevægelse i begge retninger.
 - 3: Fastlæggelse af reguleringsretning med ikke entydigt resultat.
 - 4: Fastlæggelse af ventil-offset uden bevægelse.
 - 5: Registrering af køreområde uden absolut position eller stempelkalibrering.
 - 6: Det målte stempelslag afviger med mere end 20 % fra det parametrede stempelslag (p0313).
 - 7: Drevet forbliver stående foran den parametrede, frie strækning ved en karakteristiskmåling.
 - 8: Kraftreguleringens cirkelforstærkning er forkert. Ved det positive endestop er pA (r0067) < pB (r0068).
 - 10: Der findes mindre en 10 målepunkter ulig nul på en af de to karakteristiksider (r1962). Den målte karakteristik fortolkes ikke.
 - 100: Inverteringen af aktuel positions- og hastighedsværdi ikke ens (p0410).
 - 101: Måleområde start > måleområde slutning (p1955[0] > p1955[1]).
 - 102: Målevej minimal > målevej maksimal (p1956[0] > p1956[1]).
 - 190: Nom. hastighedsværdi er ikke nul.

Afhjælpning:	Re fejlværdi = 1: - Referencer drevet før stempelkalibrering (skal være p1407.3 = 1). Re fejlværdi = 2, 3: - Drevet skal kunne bevæges. - Kontroller systemtryk og stopventiler. - Øg indsvingningstiden (p1958[1]). Re fejlværdi = 4: - Drevet skal kunne bevæges. - Kontroller systemtryk og stopventiler. Re fejlværdi = 5: - Referencer drevet før tilkørselsområdets registrering (skal være p1407.3 = 1), og kalibrer stemplet (p1909.1 = 1 eller p1959.2 = 1 og p1960 = 1). Re fejlværdi = 6: - Der er en forhindring i tilkørselsområdet. Fjern evt. forhindringen. Er målestrækningen med forhindring tilstrækkelig, skal der ikke træffes foranstaltninger. - Stempelslaget er forkert parametret. Er det faktiske stempelslag parametret mindre, korrigeres stempelslaget (p0313). Et stempelslag, der er parametret for lavt, korrigeres automatisk. - Den aktiverede søgespænding er ikke tilstrækkelig for en retning, for at iværksætte den eksisterende stempel- eller føringsfriktion. Indstilling af søgespændinger til identificering af ventilkarakteristikken kontrolleres og øges eventuelt (p1955[2, 3]). Re fejlværdi = 7: - Stempelkalibreringen blev udført forkert. Korrigér stempelkalibreringen eller lad den blive udført automatisk (p1959.2 = 1 og p1960 = 1). - Den parametrede målestrækning minimal eller maksimal kan ikke køres, da en forhindring er i vejen eller stempelslaget blev parametret forkert. Korrigér evt. målevejen (p1956[0], p1956[1]), eller korrigér stempelslaget eller få det beregnet automatisk (p1959.x = 1 og p1960 = 1). - Drevet kan ikke køre, da stopventilen ikke er åben, systemtrykket ikke er til rådighed, encoderen eller ventilen ikke er tilsluttet. Kontroller stopventil, systemtryk, encoder- og ventilslutning. Re fejlværdi = 8: - Ombyt stikket på tryksensorerne A og B eller omstil bevægelsesretningen (inverter p1820 og p0410), og gentag hele den mobile måling. - Kontroller referenceværdierne for tryksensorerne (p0240, p0242). Re fejlværdi = 10: - Kontroller forbindelsen mellem encoder og cylinder. - Målestrækningen for kort, forlænges eventuelt (p1956[0], p1956[1]). - Måletiden for lang, forkortes eventuelt (p1958[0], p1958[1], p1958[2]). - Øg antal målepunkter til mindst 20 (p1957[0]). Re fejlværdi = 100. Indstil positionen og inverteringen af den faktiske hastighed, så de er ens (p0410 = 0 eller p0410 = 3). Re fejlværdi = 101: Måleområdet i starten skal være mindre end måleområdet til sidst (p1955[0] > p1955[1]). Re fejlværdi = 102: Målevej minimal skal være mindre end målevej maksimal (p1956[0] > p1956[1]). Re fejlværdi = 190: - Den nom. hastighedsværdi skal være nul under identifikationen.
---------------------	--

207990 <Stedsoplysninger>Drev: Motordataidentifikation forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:

Der er opstået en fejl under identificeringen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

10: Datenrecordskiftning under motordataidentificering.

101: Spændingsamplitude, selv ved 30 % maks. strømamplitude for lille til at måle induktiviteten.

102, 104: Spændingsbegrænsning under induktivitetmåling.

103: Maks. frekvens overskredet under en roterende induktivitetmåling.

110: Motor ikke finsynkroniseret før en roterende måling.

111: Nullmærke kommer ikke inden for 2 omdrejninger.

112: Finsynkroniseringen sker ikke inden for 8 sekunder efter at nulmærket er passeret.

113: Effekt-, moment- og strømrænsen er nul.

115: U/f-styringen er aktiv.

120: Fejl ved evaluering af hovedinduktivitet.

125: Ledningsmodstand større end samlet modstand.

126: Forkoblingsinduktivitet større end samlet spredningsinduktivitet.

127: Identificeret spredningsaktivitet negativ.

128: Identificeret statormodstand negativ.

129: Identificeret rotormodstand negativ.

130: Drevdatablok-omskiftning under motordataidentificering.

140: Programmeret-værdi-kanalen spærrer begge retninger.

160: Accelerationstid ved kT-, forsinkelses og reluktansmomentdefinition for kort eller accelerationstid for lang.

161: Ved kT-karakteristikmåling kunne konstanterne kT1, kT3, kT5 og kT7 ikke findes (p0645 ... p0648), fordu der blev målt for få punkter.

165: Strømgrænsen er blevet reduceret under en reluktansmomentdefinition under målestrøm.

173: Internt problem.

180: Identifikationsomdrejningstal (maks. omdrejningstal, beregningsomdrejningstal $0.9 * p0348$) mindre p1755.

181: Omdrejningstal nul sidst i måling af periodiske positionsfejl.

182: Ingen hel mekanisk omdrejning sidst i måling af periodiske positionsfejl.

190: Programmeret omdrejningstalsværdi lig nul.

191: Faktisk omdrejningstalsværdi nul nås ikke.

192: Nominel omdrejningstalsværdi nås ikke.

193: Ikke tilladt bevægelse af motoren ved identificering af spændingsaberration.

194: Ekstraomdrejningsmoment (r1515) ulig nul.

195: Momentregulator aktiv.

200, 201: Identificering af aberrationskarakteristik på omretteren (p1952, p1953) ikke mulig.

Afhjælpning:

Re fejlværdi = 10:

- Anmod ikke om en recordomstilling under motordataidentifikationen.

Re fejlværdi = 101:

- Forhøj strømgrænse (p0640) eller momentgrænse (p1520, p1521).
- Kontroller strømregulatorforstærkning (p1715).
- Reducer strømregulatorsamplingstiden (p0115).
- En komplet identifikation af L-karakteristikken er evt. ikke muligt, da den nødvendige strømamplitude er for stor.
- Skjul målingen (p1909, p1959).

Re fejlværdi = 102, 104:

- Reducer strømgrænsen (p0640).
- Kontroller strømregulator P-forstærkning.
- Skjul målingen (p1909, p1959).

Re fejlværdi = 103:

- Forstør eksternt inertimoment (hvis muligt).
- Reducer strømregulatorsamplingstider (p0115).
- Skjul målingen (p1909, p1959).

Re fejlværdi 110:

- Kør motoren over nulmærket før roterende måling.

Re fejlværdi 111:

- Encoderen har muligvis intet nulmærke. Korrigér indstillingen i p0404.15.
- Encoderstregtal er forkert indtastet. Korrigér indstillingen i p0408.
- Hvis nulmærkesignalet er defekt, udskift encoderen.

Re fejlværdi 112:

- Opgrader encodersoftware.

Re fejlværdi 113:

- Kontroller grænserne (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), korrigér nulværdier.

Re fejlværdi = 115:

- Deaktiver U/f styringen (p1317 = 0).

Re fejlværdi 120:

- Kontroller strømregulator P-forstærkning (p1715) og reducer efter behov.
- Forhøj pulsfrekvensen (p1800).

Re fejl 125:

- Reducer ledningsmodstanden (p0352).

Re fejl 126:

- Reducer forkoblingsinduktiviteten (p0353).

Re fejl 127, 128, 129:

- Strømregulatoren svinger muligvis. Reducer P-forstærkning (p1715)
- Reducer eventuelt strømgrænsen (p0640).

Re fejl = 130:

- Der blev ikke opstartet en drevblok-skift under motoridentifikationen.

Re fejlværdi 140:

- Frigiv mindst en retning før målingen (værdien fra p1110 = 0 eller værdien fra p1111 = 0 eller p1959.14 = 1 eller p1959.15 = 1).

Re fejlværdi 160:

- Forlæng accelerationstiden for kT-, inerti- eller reluktansmomentfastlæggelsen, f.eks. ved at øge det maksimale omdrejningstal (p1082), øgning af inertimomentet eller reduktion af den maksimale strøm (p0640).
- Parametrer belastningsinertimomentet (p1498) i encoderløs drift med belastningsinertimoment.
- Reducer opstartstiden (p1958).
- Øg omdrejningstalregulator P-forstærkning (p1460).
- Skjul målingen (p1959).

Re fejlværdi = 161:

- Reducer opstartstiden (p1958).
- Øg maks. omdrejningstal (p1082).

- Reducer strømbegrænsning (p0640).
- Eventuelt skal kT-karakteristikken ikke aktiveres (p1780.9 = 0). R
- Re fejlværdi = 165:
- Reducer maksimalstrømmen (p0640).
- Re fejlværdi = 173:
-
- Re fejlværdi 180:
- Tænd for tilførsel.
- Øg det maksimale omdrejningstal (p1082).
- Reducer p1755.
- Skjul målingen (p1909, p1959).
- Re fejlværdi = 181, 182:
- øg maks. omdrejningstal (p1082).
- Deaktiver eventuelt måling (p1959.0 = 0).
- OBS:
- For måling af periodiske positionsfejl skal encoderen kende den absolutte position (entydigt nulmærke, afstandskodede nulmærker, absolutencoder, resolver 1-polet, p5263.10)
- Re fejlværdi 190:
- Nulstil nominelt omdrejningstal.
- Re fejlværdi 191:
- Motordataidentifikationen må ikke startes på roterende motor.
- Re fejlværdi 192:
- Kontroller omdrejningstalreguleringen (motoren er eventuelt blokeret eller omdrejningstalreguleringen fungerer ikke).
- Kontroller reguleringsretningen ved p1215 = 1, 3 (bremse som forløbsstyring) (p0410.0).
- Lad frigelserne være aktive under målingen.
- Frigør motoren for trækkende belastninger.
- Øg den maksimale strøm (p0640).
- Reducer det maksimale omdrejningstal (p1082).
- Skjul målingen (p1959).
- Re fejlværdi 193:
- Motoren har bevæget sig elektrisk med mere end 5° (r0093). Brems motoren ned ved en af polvinklerne (r0093): 90°, 210° eller 330° (+/- 5°) og start derefter identifikationen.
- Re fejlværdi 194:
- Kobl alle ekstra drejningsmomenter fra (f.eks. Cl:p1511).
- For ophængte akser: Brems motoren ned ved en polvinkel (r0093): 90°, 210° eller 330° (+/- 1°), og start derefter identifikationen.
- Re fejlværdi 195:
- Deaktiver omdrejningsmomentreguleringen (p1300 = 21 eller 20, eller indstil signalkilden i p1501 til 0-signal).
- Re fejlværdi 200, 201:
- Indstil pulsfrekvensen til 0.5 * strømregulatorfrekvensen (f.eks. 4kHz ved strømregulatorsamplingstid = 125 µs).
- Afkort kabellængden mellem Motor Module og motoren.
- Udlæs måleværdierne (r1950, r1951), og fastlæg de egnede værdier for p1952, p1953 efter skøn.

207991 <Stedsoplysninger>Drev: Dataidentifikationen aktiveret**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Dataidentifikationen er aktiveret.

Dataidentifikationen udføres med næste tilslutningskommando. Drevet bevæges i denne forbindelse.

Se også: p1910, p1960

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Alarmen annulleres automatisk, efter at dataidentifikationen er udført korrekt eller ved en indstilling af p1910 = 0 eller p1960 = 0.
 Udføres en POWER ON eller varmstart for den valgte motordataidentifikation, går kravet om en motordataidentifikation tabt. En ønsket motordataidentifikation skal vælges manuelt igen efter opstarten.

207991 <Stedsoplysninger>Drev: Motordataidentifikation aktiveret

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Motordataidentifikation er aktiveret.
 Motordataidentifikationen udføres ved næste startkommando.
 Se også: p1910, p1960

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Alarmen forsvinder annulleres automatisk, efter at motordataidentifikationen er afsluttet eller ved en indstilling af p1910 = 0 eller p1960 = 0.
 Gennemføres en Power On eller en varmstart ved aktiveret motordataidentificering, går kaldet af motordataidentificeringen tabt. Ønskes en motordataidentificering, skal denne genaktiveres manuelt efter opstart.

207993 <Stedsoplysninger>Drev: Magnetfeltretning eller aktuel encoderværdiinvertering forkert

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Drejefeltretningen eller den faktiske encoderværdi har et forkert fortegn. Inverteringen af den faktiske værdi (p0410) blev automatisk ændret af motordataidentifikationen for at indstille reguleringen korrekt. Dette kan medføre en ændring i omdrejningsretningen.
 OBS:
 For at kvittere denne fejl skal drejeretningens rigtighed bekræftes med p1910 = -2.

Afhjælpning: Kontroller omdrejningsretningen (eventuelt også for positionsregulatoren).
 Ved korrekt omdrejningsretning gælder:
 Der kræves ingen yderligere tiltag (undtagen fastlæg p1910 = -2, og kvitter fejlen).
 Ved forkert omdrejningsretning gælder:
 For at ændre omdrejningsretningen skal de to faser ombyttes, og motoridentifikationen skal gentages.

207995 <Stedsoplysninger>Drev: Pol identifikation mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:

Polpositionsidentificering mislykkedes.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Der påtrykkes ingen strøm.

2: Begyndelsesstrømmen er ikke nul.

3: Den indstillede maksimale vandring blev overskredet (p1981).

4x: Målesignalet tillader ingen entydig fortolkning.

5: Den maksimale strøm blev overskredet under målingen.

6: Strømmålingen skal kalibreres igen.

7x: Sensor Module understøtter ikke polidentifikationen.

8: Den nødvendige polidentifikationsstrøm er større end den maksimale strøm.

9: Den indstillede polidentifikationsstrøm er nul.

10: Datablokskift under polidentifikation.

11: Encoderjusteringen til kommuteringsvinkelberegningen er aktiv (p1990 = 1), og en encoder uden nulmærke er ikke finsynkroniseret eller har ingen gyldige data.

100: Bevægelsesbaseret polidentifikation, 1. og 2. måling forskellig. Motoren er blokeret, eller strømmen (p1993) er for ringe.

101: Bevægelsesbaseret polidentifikation, ingen tilstrækkelig bevægelse, motoren er blokeret, eller strømmen (p1993) er for ringe.

102: Bevægelsesbaseret polidentifikation, bremse anvendes og er lukket. Den bevægelsesbaserede polidentifikation er ikke tilladt sammen med bremsning.

103: Bevægelsesbaseret polidentifikation uden encoder.

104: Bevægelsesbaseret polidentifikation, aktuel omdrejningstalværdi er ikke nul efter indsvingningstid.

200: Elasticitetsbaseret polidentifikation, intern fejl i arctan beregning (0/0).

201: Elasticitetsbaseret polidentifikation, for få målepunkter, der kan fortolkes.

202: Elasticitetsbaseret polidentifikation, afvigende værdier i målerækken.

203: Elasticitetsbaseret polidentifikation, maksimal rotation uden strøm.

204: Elasticitetsbaseret polidentifikation, ingen positiv flanke fundet.

205: Elasticitetsbaseret polidentifikation, Fourier transformationens resultat afviger med mere end 480 ° elektrisk / p3093 fra den grove vurdering.

206: Elasticitetsbaseret polidentifikation, plausibilitetstesten mislykkedes.

207: Elasticitetsbaseret polidentifikation, ingen negativ måleværdi fundet.

Alle måleværdier er evt. ens. Den forventede defleksion kunne ikke nås, da forventningen enten var for stor, eller der blev påtrykt for lidt strøm.

208: Elasticitetsbaseret polidentifikation, målestrømmen er 0.

209: Elasticitetsbaseret polidentifikation, den indstillede maksimale strækning blev overskredet (p3095).

210: Elasticitetsbaseret polidentifikation uden encoder.

250 ... 260:

Elasticitetsbaseret polidentifikation, der fandt flere end 3 forsøg sted, og fejlverdier 200 ... 210 opstod.

Eksempel:

Fejlværdi = 253 --> Der fandt flere end 3 forsøg sted, og fejlverdier 203 opstod.

Afhjælpning:

Re fejlverdi = 1:

- Kontroller motortilslutning og mellemkredsspænding.
- Indstil korrekte og forskellige værdier ulig nul for følgende parametre (p0325, p0329).

Re fejlverdi = 1, 2:

- Ved stor regnetidsbelastning (f. eks. 6 drev med Safety Integrated) indstilles strømregulatorens regnedødtid til senere overførsler (p0117 = 3).

Re fejlverdi = 3:

- Øg maksimalvandringen (p1981).
- Reducer strømmene til en polpositionsidentificering (p0325, p0329).
- Stands motoren for at udføre en polpositionsidentificering.

Re fejlverdi = 5:

- Reducer strømmene til polpositionsidentificering (p0325, p0329).

Re fejlverdi = 6:

- Få Motor Module genkalibreret.

Re fejlverdi = 8:

- Reducer strømme til polpositionsidentificering (p0329, p0325, p1993).
- Effektdelen kan ikke føre den nødvendige polpositionsidentifikationsstrøm (p0209, p0329, p0325, p1993), udskift effektdelen med en effektdel med en større maksimalstrøm

Re: Fejlverdi = 9

- Indtast i polpositionsidentificeringsstrømmen (p0329, p0325, p1993) en værdi ulig nul.

Re fejlverdi = 10:

- Start ingen datablokomsiftning under pospositionsidentificering.

Re fejlverdi = 11:

Ved inkremetalencodere uden kommutering med nulmærke (p0404.15 = 0) giver encoderjusteringen til definition af kommuteringsvinkel (p1990 = 1) ingen mening. I så fald bør funktionen vælges fra igen (p1990 = 0), eller ved en encoder med egnet nulmærke vælges kommutering med nulmærke (p0404.15 = 1).

- Ved absolutværdi-encodere justeres encoderen kun, når encoderen leverer en kommuteringsinformation (p1990 = 1) og er finsynkroniseret (p1992.8 = 1 og p1992.10 = 1). Encoderen er muligvis parkeret, deaktiveret (p0145), ikke driftsklar eller melder en fejl.

- Fravælg encoderjustering til definition af kommuteringsvinkel (sæt p1990 = 0)

Re fejlverdi = 40 ... 49:

- Øg strømmene til polpositionsidentificering (p0325, p0329).
- Stands motoren for at gennemføre en polpositionsidentificering.
- Vælg en anden metode til identificering af polpositionen (p1980).
- Anvend en anden motor eller absolutværdienncoder eller Hall-sensorer.

Re fejlverdi = 70 ... 79:

- Opgrader softwaren i Sensor Module.

Re fejlverdi = 100, 101:

- Kontroller motorens frie bevægelighed og sikr den.
- Øg strømmen til bevægelsesbaseret polpositionsidentificering (p1993).

Re fejlverdi = 102:

- Hvis motoren skal drives med bremse: Vælg anden metode til polpositionesidentificering (p1980)
- Hvis motoren skal drives uden bremse: Åbn bremsen (p1215 = 2).

Re fejlverdi = 103:

- Den bevægelsesbaserede polpositionsidentificering kan kun udføres med encoder. Tilslut encoder eller vælg en anden metode til polpositionsidentificering (p1980).

Re fejlverdi = 104:

- Øg polpositionsidentificering udglatningstid bevægelsesbaseret (p1997).
- Øg polpositionsidentificering stigningstid bevægelsesbaseret (p1994).
- Kontroller polpositionsidentificering bevægelsesbaseret (p1995).
- Kontroller polpositionsidentificering efterstillingstid bevægelsesbaseret (p1996).
- Frakobl efterstillingstiden (p1996 = 0) ved motorencoder med spor A/B rektangulært (p0404.3 = 1) og flangetidsmåling (p0430.20 = 0).

Re fejlverdi = 200:

- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096).
- Re fejlværdi = 201:
- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096).
- Reducer p3094.
- Re fejlværdi = 202:
- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096).
- Der opstod en fejl under identifikationen. Gentag målingen.
- Kontroller bremsen eller bremsestyringen.
- Re fejlværdi = 203:
- Kontroller bremsen eller bremsestyringen.
- Kontroller målestrømmen (p3096).
- Øg p3094.
- Re fejlværdi = 204:
- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096).
- Re fejlværdi = 205:
- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096).
- Re fejlværdi = 206:
- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096).
- Der opstod en fejl under identifikationen. Gentag målingen.
- Kontroller bremsen eller bremsestyringen.
- Re fejlværdi = 207:
- Reducer den forventede deflektion (p3094).
- Øg målestrømmen (p3096).
- Re fejlværdi = 208:
- Indstil målestrømmen (p3096).
- Re fejlværdi = 209:
- Kontroller parameterindstillingen p3095.
- Kontroller bremsen eller bremsestyringen.
- Re fejlværdi = 210:
- Den elasticitetsbaserede polidentifikation kan kun udføres med encoder. Tilslut encoderen, eller vælg en anden metode til at identificere polpositionen (p1980).
- Re fejlværdi = 250 ... 260:
- Kontroller parameterindstillingen (p3090 ... p3096, p1980).

207996 <Stedsoplysninger>Drev: Pol identifikation ikke udført

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: ENCODER (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev udført en modusskift under driften, som nødvendiggør en polidentifikation og som ikke kan udføres i denne tilstand.

- Drevet blev skiftet flyvende fra drift uden encoder til drift med encoder, uden at der blev udført en polidentifikation for encoderen. p1404 står på en værdi mellem nul og det maksimale omdrejningstal og der frigives impulser i omdrejningstalområdet over p1404, uden at der forinden blev udført en polidentifikation under en drift med encoderen.
- Der blev udført en EDS-skift til en encoder, ved hvilken en polidentifikation er nødvendig. Denne blev endnu ikke udført (p1982 = 1 eller 2 og p1992.7 = 0).

Afhjælpning: - Frigiv impulserne ved omdrejningstal nul ved en flyvende skift mellem drift med og uden encoder med polidentifikation efter POWER ON eller idriftsættelse (p0010 ikke lig med nul). Dermed udføres der en polidentifikation og resultatet foreligger til driften.

- Udfør en EDS-skift ved impulsspærring eller udfør en polidentifikation med denne datablok før skift.

207998	<Stedsoplysninger>Drev: Motordataidentifikation til andet drev aktiv
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Motordataidentifikationen til drevobjekttype, der er specificeret i drevobjektet, er aktiveret og låser de andre drevobjekter, så de ikke kan startes. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Drevobjekt med aktiv motordataidentifikation. Se også: p1910, p1960
Afhjælpning:	- Afvent en komplet udførelse af motordataidentifikationen for drevobjektet, der er specificeret i alarmværdien. - Deaktiver motordataidentifikation for det drevobjekt (p1910 = 0 eller p1960 = 0), der er angivet i fejl-værdien.
207999	<Stedsoplysninger>Drev: Motordataidentifikation kan ikke aktiveres
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Reguleringen er frigivet til drevobjekttype SERVO. For at vælge en motordataidentifikation skal en impuls-sletning være aktiv for alle SERVO-drevobjekter. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimal): Drevobjekt med frigivet regulering.
Afhjælpning:	Fjern impulsfrigivelsen for alle drev, og aktiver motordataidentifikationen igen.
208000	<Stedsoplysninger>TB: +/-15 V forsyningsspænding forkert
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	Infeed: INGEN (FRA1, FRA2) Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2) Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Terminal Board 30 registrerer en forkert intern forsyningsspænding. Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): 0: Fejl under test af overvågningskoblingen. 1: Fejl under normal drift.
Afhjælpning:	- Udskift Terminal Board 30. - Udskift Control Unit.
208010	<Stedsoplysninger>TB: Analog-digital omformer
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	Infeed: INGEN (FRA1, FRA2) Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2) Hla: INGEN (FRA1, FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Analog-digital-konverteren på Terminal Board 30 har ingen konverterede data.
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen. - Udskift Terminal Board 30.

208500 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Overvågningstid konfiguration udløbet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** 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**Reaktion:**
Infeed: FRA1 (FRA2)
Servo: FRA1 (FRA2, FRA3)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Overvågningstiden for konfigurationen er udløbet.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
0: Overførslen af sendekonfigurationsdataene er overskredet tidsmæssigt.
1: Overførslen af modtagekonfigurationsdataene er overskredet tidsmæssigt.**Afhjælpning:** Kontroller kommunikationslinien

208501 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Nom. værdi timeout**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:**
Infeed: FRA1 (FRA2)
Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Modtagelsen af de nom. værdier fra COMM BOARD er afbrudt.
- Busforbindelsen er afbrudt.
- Controlleren er koblet fra.
- Controlleren er i tilstanden STOP.
- COMM BOARD defekt.**Afhjælpning:** - Genopret busforbindelsen, og sæt kontrolleren i tilstanden RUN.
- Gentages fejlen, kontrolleres den indstillede opdateringstid i busprojektering (HW.-konfig).

208502 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Overvågningstid reaktion udløbet**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** 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**Reaktion:**
Infeed: FRA1 (FRA2)
Servo: FRA1 (FRA2, FRA3)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Reaktionstællerens overvågningstid er udløbet.
Forbindelsen COMM BOARD er afbrudt.**Afhjælpning:** - Kontroller kommunikationslinien.
- Kontroller COMM BOARD.

208504 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Intern fejl ved cyklisk datatransmission**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: De cykliske faktiske og/eller nominelle værdier blev ikke overført rettidigt inden for den fastlagte tid.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Kontroller parametringstelegrammet (Ti, To, Tdp, osv.).

208510 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Sendekonfigurationsdata ugyldige

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2)
Servo: FRA1 (FRA2, FRA3)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Sende-konfigurationsdataene blev ikke accepteret af COMM BOARD.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kontrollens returneringsværdi for sende-konfigurationsdata.

Afhjælpning: Kontroller sende-konfigurationsdataene.

208511 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Modtagekonfigurationsdata ugyldige

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Modtagelseskonfigurationsdataene accepteres ikke af drevapparatet.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Kontrollens returværdi for modtagelseskonfigurationsdataene.

- 1: Forbindelsen oprettes til flere drevobjekter end konfigureret i apparatet. Drevobjekterne for procesdataudvekslingen og disses rækkefølge fastlægges i p0978.
- 2: Der er for mange PZD dataord til output eller input i et drevobjekt. Antallet af mulige PZD for et drevobjekt angives af antallet af indekser i r2050/p2051 for PZD IF1 og r8850/p8851 for PZD IF2.
- 3: Ulige antal bytes for input eller output.
- 4: Indstillingsdata til synkroniseringen ikke accepteret. Yderligere informationer, se A01902.
- 5: Cyklisk drift ikke aktiv.
- 17: CBE20 shared device: F-CPU konfigurationen blev ændret.
- 223: Ikke tilladt taktsynkronisering for det PZD interface, der er indstillet i p8815[0].
- 500: Ikke tilladt PROFIsafe konfiguration for det interface, der er indstillet i p8815[1].
- 501: PROFIsafe forbindelse er forkert (f.eks. F_Dest).
- 503: PROFIsafe forbindelse afvises, så længe der ikke er en taktsynkron forbindelse (p8969).

Yderligere værdier:
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Kontroller modtagekonfigurationsdata.
Re alarmværdi = 1, 2:
Kontroller listen over drevobjekter med procesdataudvekslingen (p0978). Med p0978[x] = 0 udelukkes alle drevobjekter fra listen fra procesdatatransferen.
Re alarmværdi = 2:
Kontroller antal dataord for output og input til et drevobjekt.
Re alarmværdi = 17:
CBE20 Shared device: Afbryd/forbind A-CPU.
Re alarmværdi = 223, 500:
Kontroller indstillingen i p8839 og p8815.
- Kontroller, at der kun drives en PZD interface taktsynkront eller med PROFIsafe.
Re alarmværdi = 501:
- Kontroller den indstillede PROFIsafe adresse (p9610).

208520 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Acyklisk kanal forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Lager eller bufferstatus for acyklisk kanal er forkert.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
0: Fejl i bufferstatus.
1: Fejl i lager.

Afhjælpning: Kontroller kommunikationslinien

208526 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Ingen cyklisk forbindelse

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der foreligger ingen cyklisk forbindelse til styringen.

Afhjælpning: Opret en cyklisk forbindelse, og aktiver styringen med en cyklisk drift.
Kontroller parametrene "Name of station" og "IP of station" ved PROFINET (r61000, r61001).
Er der sat en CBE20 i og skal PROFIBUS kommunikere via PZD interface 1, skal dette parametres med idriftsættelses-
toilet STARTER eller direkte via p8839.

208530 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Meldingskanal forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Lager eller bufferstatus for meldingskanalen er forkert.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
0: Fejl i bufferstatus.
1: Fejl i lager.

Afhjælpning: Kontroller kommunikationslinien

208531	<Stedsoplysninger>CBE20 POWER ON nødvendig
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Mindst et parameter CBE20 (f.eks. et parameter for SINAMICS-link) er forandret af et oprojekt-download. Til aktivering af værdierne kræves et POWER ON. OBS: CBE20: Communication Board Ethernet 20
Afhjælpning:	Gem parametrene, og udfør POWER ON (sluk/tænd).
208550	<Stedsoplysninger>PZD interface hardware-tilordning forkert
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Hardwarens tilordning til PZD interface er forkert parametret. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Kun en af de to indekser er ikke lig med 99 (automatisk). 2: Begge PZD interfaces er tilordnet samme hardware. 3: Tilordnet COMM BOARD mangler. 4: CBC10 er tilordnet interface 1. Se også: p8839
Afhjælpning:	Kontroller parametringen og korriger efter behov (p8839).
208560	<Stedsoplysninger>IE: Syntaksfejl i konfigurationsfilen
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	I ASCII-konfigurationsfilen for Industrial Ethernet-grænsefladen (X127) er der fundet en syntaksfejl. Den gemte konfiguration blev ikke hentet. OBS: IE: Industrial Ethernet
Afhjælpning:	- Kontroller grænseflade-konfiguration (p8900 og følgende), korriger evt. og aktiver (p8905 = 1). - Gem parametre til grænseflade-konfigurationen (f.eks. p8905 = 2). eller - navngiv stationen igen via masken "Rediger Ethernet-deltager" (f.eks. med idriftsættelsesværktøjet STARTER).
208561	<Stedsoplysninger>IE: Konsistensfejl ved indstillingsparametrene
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Ved aktivering af konfiguration (p8905) for Industrial Ethernet-grænsefladen (X127) er der fundet en konsistensfejl.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
0: Generel konsistensfejl.
1: Fejl i IP-konfigurationen (IP-adresse, subnetmaske eller standardgateway).
2: Fejl i stationsnavnet.
5: Standard-gateway er også fastsat ved PROFINET onboard-interfacet.
6: Stationsnavnet er også fastsat ved PROFINET onboard-interfacet.
7: IP-adressen ligger i det samme subnet som PROFINET onboard-interfacets IP-adresse.
OBS:
Re alarmværdi = 0, 1, 2, 5, 7 gælder: Konfigurationen blev ikke ændret.
Re alarmværdi = 5, 6 gælder: Den nye konfiguration blev aktiveret.
IE: Industrial Ethernet
- Afhjælpning:** - Kontroller den ønskede grænseflade-konfiguration (p8900 und følgende) , korrigér evt. og aktiver (p8905).
eller
- Navngiv stationen igen via masken "Rediger Ethernet-deltager" (f. eks. med idriftsættelsesværktøjet STARTER).

208562 <Stedsoplysninger>PROFINET: Syntaksfejl i konfigurationsfilen

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev fastslået en syntaksfejl i ASCII konfigurationsfilen for onboard PROFINET-interfacet. Den gemte konfiguration blev ikke indlæst.

Afhjælpning: - Kontroller grænseflade-konfiguration (p8920 og følgende), korrigér evt. og aktiver (p8925 = 1).
- Gem parametre til grænseflade-konfigurationen (f.eks. p8925 = 2).
eller
- navngiv stationen igen via masken "Rediger Ethernet-deltager" (f.eks. med idriftsættelsesværktøjet STARTER).

208563 <Stedsoplysninger>PROFINET: Konsistensfejl i indstillingsparametrene

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev fastslået en konsistensfejl under aktiveringen af konfigurationen (p8925) for PROFINET-interfacet.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

0: Generel konsistensfejl.

1: Fejl i IP-konfigurationen (IP-adresse, subnetmaske eller standardgateway).

2: Fejl i stationsnavnet.

3: DHCP kunne ikke blive aktiveret, da en cyklisk PROFINET-forbindelse allerede foreligger.

4: En cyklisk PROFINET-forbindelse er ikke mulig, da DHCP er aktiveret.

5: Standard-gateway er også fastsat ved Industrial Ethernet-interfacet (X127).

6: Stationsnavnet er også fastsat ved Industrial Ethernet-interfacet (X127).

7: IP-adressen ligger i det samme subnet som Industrial Ethernet-interfacet IP-adresse (X127).

OBS:

Re alarmværdi = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 7 gælder: Konfigurationen blev ikke ændret.

Re alarmværdi = 6 gælder: Den nye konfiguration blev aktiveret.

DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

- Afhjælpning:**
- Kontroller den ønskede grænseflade-konfiguration (p8940 und følgende) , korriger evt. og aktiver (p8945).
eller
 - Navngiv stationen igen via masken "Rediger Ethernet-deltager" (f. eks. med idriftsættelsesværktøjet STARTER).

208564 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Syntaksfejl i konfigurationsfil

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: I ASCII-konfigurationsfilen for Communication Board Ethernet 20/25 (CBE20/CBE25) er der fundet en syntaksfejl. Den gemte konfiguration er ikke indlæst.

- Afhjælpning:**
- Korriger CBE2x-konfiguration (p8940 og følgende), og aktiver (p8945 = 2).
 - Omdøb CBE2x (f.eks. med idriftsættelsesværktøj STARTER).
- OBS:
Konfigurationen aktiveres først efter næste POWER ON!

208565 <Stedsoplysninger>PN/COMM BOARD: Konsistensfejl ved indstillingsparametrene

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Ved aktivering af konfiguration (p8945) for Communication Board Ethernet 20/25 (CBE20/CBE25) er der fundet en konsistensfejl.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

0: Generel konsistensfejl.

1: Fejl i IP-konfigurationen (IP-adresse, subnetmaske eller standardgateway).

2: Fejl i stationsnavnet.

3: DHCP kunne ikke blive aktiveret, da en cyklisk PROFINET-forbindelse allerede foreligger.

4: En cyklisk PROFINET-forbindelse er ikke mulig, da DHCP er aktiveret.

OBS:

For alle alarmværdier gælder: Den netop indstillede konfiguration blev ikke aktiveret.

DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

- Afhjælpning:**
- Kontroller den ønskede grænseflade-konfiguration (p8940 und følgende) , korriger evt. og aktiver (p8945).
eller
 - Navngiv stationen igen via masken "Rediger Ethernet-deltager" (f. eks. med idriftsættelsesværktøjet STARTER).

208700 <Stedsoplysninger>CAN: Kommunikationsfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)

Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der er opstået en fejl i CAN-kommunikationen. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Fejltælleren for sendetelegrammerne har overskredet BUS OFF værdien 255. CAN-Controller kobles fra af bussen. - Kortslutning i busledningen. - Forkert baudrate. - Forkert bit timing. 2: CAN-knudepunktstatus blev ikke forespurgt af master i mere end en "Life Time". "Life Time" fås af "Guard Time" (p8604[0]) ganget med "Life Time Factor" (p8604[1]). - Busledning afbrudt. - Busledning ikke tilsluttet. - Forkert baudrate. - Forkert bit timing. - Fejl på master. OBS: Fejlreaktionen kan indstilles med p8641.
Afhjælpning:	- Kontroller busledning. - Kontroller baudrate (p8622). - Kontroller bit timing (p8623). - Kontroller master. CAN-controller skal genstartes manuelt med p8608 = 1 efter at fejlårsagen er fjernet!

208701 <Stedsoplysninger>CAN: NMT tilstandsskift

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	Infeed: FRA2 Servo: FRA3 Hla: FRA3
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der udføres en CANopen NMT tilstandsovergang fra "Operational" til "Pre-Operational" eller til "Stopped". Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: CANopen NMT tilstandsovergang fra "Operational" til "Pre-Operational". 2: CANopen NMT tilstandsovergang fra "Operational" til "Stopped". OBS: I NMT tilstanden "Pre-Operational" kan procesdata ikke overføres og i NMT tilstanden "Stopped" kan procesdata og servicedata ikke overføres.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. Kvitter fejlen, og fortsæt driften.

208702 <Stedsoplysninger>CAN: RPDO Timeout

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN) Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	CANopen RPDO telegrammernes overvågningstid er udløbet, da busforbindelsen blev afbrudt eller CANopen masteren blev frakoblet.
Afhjælpning:	- Kontroller busledningen. - Kontroller masteren. - Øg evt. overvågningstiden (p8699).

208703	<Stedsoplysninger>CAN: Maksimalt antal drevobjekter overskredet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN) Hla: FRA3 (FRA1, FRA2, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Det maksimale antal på 8 drevobjekter med funktionsmodul "CAN" blev overskredet. OBS: I CANopen standard er der maksimalt defineret 8 CANopen Device Modules (drevobjekter med funktionsmodul "CAN") pr. CANopen slave.
Afhjælpning:	- Udfør en ny idriftsættelse på maksimalt 8 drevobjekter med funktionsmodul "CAN" i topologien. - Deaktiver evt. funktionsmodul "CAN" (r0108.29) for drevobjekterne.
208751	<Stedsoplysninger>CAN: Telegramtab
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	CAN-controlleren har mistet en modtagebesked. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Hardwarekanal i CAN-controller. 0: Firmware-version < 5.2 (ingen henvisning til den udløsende hardwarekanal). 1: NMT command besked 2: SYNC besked 3: NMT error control besked 7 ... 31: RPDO besked 32: SDO besked
Afhjælpning:	- Forhøj modtagebeskedernes cyklustider. - Reducer CANopen aftastningstid (p8848). Se også: p8848
208752	<Stedsoplysninger>CAN: Fejltæller til error passive overskredet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Fejltælleren for sende- eller modtagetelegrammerne har overskredet værdien 127.
Afhjælpning:	- Kontroller busledning. - Kontroller baudrate (p8622). - Kontroller bit timing og optimer eventuelt (p8623).
208753	<Stedsoplysninger>CAN: Meldingsbuffer overflow
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

Årsag: En beskedbuffer er løbet over.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
1: Acyklisk sendebuffer (SDO svarbuffer) løbet over.
2: Acyklisk modtagebuffer (SDO modtagebuffer) løbet over.
3: Cyklisk sendebuffer (PDO sendebuffer) løbet over.

Afhjælpning: Kontroller busledning.
Kontroller en højere baudrate (p8622).
Kontroller bit timing og optimer eventuelt (p8623).
Re alarmværdi = 2:
- Reducer cyklustiderne for SDO modtagebeskeder.
SDO-kald fra master først efter SDO-tilbagemelding fra forrige SDO-kald.

208754 <Stedsoplysninger>CAN: Kommunikationsmodus forkert

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: I modus "Operational" blev det forsøgt at ændre parametrene p8700 ... p8737.

Afhjælpning: Skift til modus "pre-operational" eller "stopped".

208755 <Stedsoplysninger>CAN: Objekt kan ikke mappes

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CANopen-objektet er ikke beregnet til Process Data Object (PDO) Mapping.

Afhjælpning: Anvend eller indføj 0 for et CANopen-objekt, der er beregnet til PDO Mapping.
Følgende objekter kan mappes ind i Receive Process Data Object (RPDO) eller 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
Kun subindeks 0 for de anførte objekter kan mappes.
OBS:
COB-ID kan ikke programmeres korrekt mens A08755 er aktiv.

208756 <Stedsoplysninger>CAN: Antal mappede bytes overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Antallet af bytes i de afbildede objekter overskrider telegrammets størrelse til netdata. Maksimalt 8 bytes er tilladt.

Afhjælpning: Afbild færre objekter eller objekter med en mindre datatype.

208757 <Stedsoplysninger>CAN: Sæt COB-ID ugyldigt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Under en online-drift skal den pågældende COB-ID før afbildningen programmeres ugyldigt. Eksempel: Mapping for RPDO 1 skal ændres (p8710[0]). --> p8700[0] = C00006E0 hex programmeres (ugyldige COB-ID) --> p8710[0] indstilles som ønsket --> p8700[0] gyldige COB-ID indføres
Afhjælpning:	Programmer COB-ID til ugyldig.

208758 <Stedsoplysninger>CAN: maksimalt antal gyldige PDOer overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Det maksimale antal gyldige PDOer blev forsøgt overskredet.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1:

Det samlede antal gyldige RPDO for alle drevobjekter, der understøttes af CANopen, blev overskredet.

Pga. hardwaren ligger grænsen ved 25 gyldige RPDO.

2:

Det samlede antal gyldige TPDO for alle drevobjekter, der understøttes af CANopen, blev overskredet.

Grænsen bestemmes af det følgende forhold:

CAN samplingstid (p8848) / strømregulering samplingstid (r8739)

OBS:

RPDO: Receive Process Data Object

TPDO: Transmit Process Data Object

Afhjælpning: Overhold grænsen for det maksimalt antal gyldige RPDO eller TPDO.

For at slette alarmer skal en af de følgende muligheder anvendes:

- Skriv COB ID indeks af en PDO Communication Parameter korrekt (p870x[0], p872x[0])

- Skift CANopen til NMT-tilstand.

- Udfør CANopen NMT-kommandi Reset Node.

-Skift CANopen NMT tilstand.

Udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2).

Udfør POWER ON (sluk/tænd).

OBS:

De RPDO eller TPDO, der stadig står til rådighed, vises i r8742.

208759 <Stedsoplysninger>CAN: PDO COB-ID findes allerede

Meddelelsesværdi: Parameter: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er tildelt en PDO COB-ID, som allerede findes.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Parameternummer:

OBS:

COB-ID er indeholdt i indeks 0 (p870x[0], p872x[0])

Afhjælpning: Vælg en anden PDO COB-ID.

208760 <Stedsoplysninger>CAN: PZD IFs maksimale størrelse overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	IF PZDs maksimale størrelse blev overskredet. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Modtag fejl ved IF PZD. 2: Send fejl ved IF PZD. OBS: IF: Interface
Afhjælpning:	Vis færre procesdata i PDO. For at slette alarmen skal en af de følgende muligheder anvendes: - POWER ON (sluk/tænd). - Udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2). - Udfør CANopen NMT kommando reset node. - Skift CANopen NMT tilstand. - Slet varmbuffer [0...7] (p2111 = 0).

208800 <Stedsoplysninger>PROFenergy energisparemodus aktiv**Meddelelsesværdi:** %1

Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	PROFenergy energisparemodus er aktiv. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Mode ID for den aktive PROFenergy energisparemodus.
Afhjælpning:	Alarmen annulleres automatisk, når energisparemodusen afsluttes. OBS: Energisparemodusen forlades efter følgende hændelser: - PROFenergy Kommando End_Pause modtages fra den overordnede styring. Den overordnede styring skiftet til driftstilstand STOP. - PROFINET-forbindelsen til den overordnede styring er afbrudt.

209000 <Stedsoplysninger>Webserver-sikkerhed: Adgangskode for administrator ikke sat.**Meddelelsesværdi:** -

Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	For at aktivere brugeren "Administrator" i webserver med udvidede rettigheder, kræves tildeling af en adgangskoden. Der mangler en adgangskoden for brugeren "Administrator".
Afhjælpning:	Indtast adgangskode for brugeren "Administrator".

213000 <Stedsoplysninger>Licens ikke nok**Meddelelsesværdi:** %1

Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	- Ved drevapparatet anvendes licenspligtige optioner, og de foreliggende licenser er ikke tilstrækkelige. - Der opstod en fejl under kontrollen af foreliggende licenser. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 0: De eksisterende licenser er utilstrækkelige 1: Der kunne ikke findes en tilstrækkelig licens, da hukommelseskortet med de nødvendige licensoplysninger blev taget ud under driften. 2: Der kunne ikke findes en tilstrækkelig licens, da der ikke findes licensoplysninger på hukommelseskortet. 3: Der kunne ikke findes en tilstrækkelig licens, da der er en checksumfejl i License Key. 4: Der opstod en intern fejl under en licenskontrol.
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 0: Der kræves ekstra licenser som skal aktiveres (p9920, p9921). Re alarmsværdi = 1: Hukommelseskortet, der passer til anlægget, skal sættes i igen i frakoblet tilstand. Re fejlsværdi = 2: Indtast License Key og aktiver den (p9920, p9921). Re fejlsværdi = 3: Sammenlign den indtastede License Key (p9920) med License Key på Certificate of License. Indtast License Key igen og aktiver den (p9920, p9921). Re fejlsværdi = 4: - Udfør POWER ON. - Opgrader firmwareden til en nyere version. - Kontakt Technical Support. OBS: Der kan vises en oversigt over funktioner, der kræver licens, via et idriftsættelsestool i onlinefunktionen. Afhængigt af idriftsættelsestoolen kan der også udføres en nødvendig licens-aktivering (serienummer, license key, trial license mode).

213001	<Stedsoplysninger>Licens checksum forkert
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Ved en kontrol af checksummen på License Key blev der registreret en fejl.
Afhjælpning:	Sammenlign den indtastede License Key (p9920) med license key på certificate of license. Indtast License Key igen og aktiver den (p9920, p9921).

213009	<Stedsoplysninger>Licensering, OA-applikation ikke licenseret
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA1
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Mindst en licenspligtig Technology Extension er ikke licenseret. OBS: Informationer til de installerede Technology Extensions fremgår af r4955 og p4955.
Afhjælpning:	- Indtast License Key for de licenspligtige Technology Extensions, og aktiver (p9920, p9921). - Deaktiver evt. ikke licenserede Technology Extensions (p4956).

213010 <Stedsoplysninger>Licensering funktionsmodul ikke licenseret**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** FRA1**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Mindst et licenspligtigt funktionsmodul er ikke licenseret.
Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
Bit x = 1: Det pågældende funktionsmodul er ikke licenseret.
OBS:

Allokeringen mellem bitnummer og funktionsmodul fremgår af p0108 eller r0108.

Afhjælpning: - Indtast License Key for licenspligtige funktionsmoduler og aktiver (p9920, p9921).
- Deaktiver evt. ikke licenserede funktionsmoduler (p0108, r0108).

213020 <Stedsoplysninger>Der er ikke tilstrækkelig licens i styringen.**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** FRA1**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der anvendes licenspligtige optioner på drevapparatet, og den foreliggende licens er ikke tilstrækkelig.**Afhjælpning:** - Indtast og aktiver License Key for de licenspligtige optioner.
- Deaktiver evt. ikke licenserede optioner.

213021 <Stedsoplysninger>Licensen for 600 Hz er ikke tilstrækkelig**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Du har parametret omdrejningstal, der medfører udgangsfrekvenser >550Hz. Ved SINAMICS-drev er udgangsfrekvenser >550Hz kun mulig efter frigivelse med den pågældende licens Høj udgangsfrekvens. Uden licens begrænses udgangsfrekvensen af SINAMICS (uafhængig af anden parametring) til 550Hz.**Afhjælpning:** - Indtast og aktiver License Key for 600Hz
- Deaktiver evt. 600Hz brug

213030 <Stedsoplysninger>Trial License aktiveret**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Funktion "Trial License" er aktiveret. En af de tilgængelige perioder løber ud.**Afhjælpning:** Ingen nødvendig.
Advarslen annulleres automatisk efter at perioden er udløbet

213031 <Stedsoplysninger>Trial License-perioden udløbet**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** INGEN

Kvittering: INGEN
Årsag: En af de tilgængelige perioder af funktion "Trial License" er udløbet.
Afhjælpning: - Eventuelt skal der startes en yderligere periode (p9918 = 1).
 - Deaktiver den licenseringspligtige funktion.
 - Udfør den licenseringspligtige funktion.
OBS:
 En utilstrækkelig licensering får først virkning efter næste opstart.

213032 <Stedsoplysninger>Den sidste Trial License-periode aktiveret

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Funktionen "Trial License" er aktiveret. Den sidste af de tilgængelige perioder udløber.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Denne alarm annulleres automatisk efter at den sidste periode er udløbet.

213033 <Stedsoplysninger>Den sidste periode af Trial License er udløbet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den sidste periode af funktion "Trial License" er udløbet. Der findes ingen yderligere periode.

Afhjælpning: - Deaktiver den licenspligtige funktion.
 - Udfør den pågældende licensering på drivenheden.
OBS:
 En ikke-tilstrækkelig licensering får kun virkning efter fornyet opstart.

213100 <Stedsoplysninger>Know-how beskyttelse: Kopieringsbeskyttelsesfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA1

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Know how beskyttelsen med kopieringsbeskyttelse af hukommelseskortet er aktiv.
 Der opstod en fejl under hukommelseskortets kontrol.
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 0: Der ikke isat et hukommelseskort.
 2: Der er isat et ugyldigt hukommelseskort.
 3: Hukommelseskortet drives i en anden Control Unit.
 12: Der er isat et ugyldigt hukommelseskort (OEM-værdi forkert, p7769).
 13: Hukommelseskortet drives i en anden Control Unit (OEM-værdi forkert, p7759).
 Se også: p7765

Afhjælpning: Re fejlværdi) 0:
- Sæt et korrekt hukommelseskort i, og udfør en POWER ON.
Re fejlværdi = 2, 3, 12, 13:
- Kontakt den ansvarlige for OEM.
- Deaktiver kopieringsbeskyttelsen (p7765), og kvitter forstyrrelsen (p3981).
- Deaktiver know-how beskyttelsen (p7766 ... p7768), og kvitter forstyrrelsen (p3981).
OBS:
Kopieringsbeskyttelsen kan som regel kun ændres, når know-how beskyttelsen er deaktiveret.
KHP: Know-how protection (know-how beskyttelse)
Se også: p3981, p7765

213101 <Stedsoplysninger>Know-how beskyttelse: Kopieringsbeskyttelsen kan ikke aktiveres**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en fejl under forsøget på at aktivere kopieringsbeskyttelsen for hukommelseskortet.
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
0: Der er ikke isat et hukommelseskort.
OBS:
KHP: Know-how protection (know-how beskyttelse)

Afhjælpning: - Sæt hukommelseskortet i, og udfør en POWER ON.
- Prøv igen at aktivere kopieringsbeskyttelsen (p7765).
Se også: p7765

213102 <Stedsoplysninger>Know-how beskyttelse: Konsistensfejl i de beskyttelse data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** Alle objekter**Reaktion:** FRA1**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en fejl under kontrollen af de beskyttede filers konsistens. Projektet på hukommelseskortet kan derfor ikke udføres.
Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxx hex: yyyy = objektnummer, xxxx = fejlårsag
xxxx = 1:
En fil har en checksumfejl.
xxxx = 2:
Filerne er ikke konsistente.
xxxx = 3:
Projektfilerne, som blev indlæst i filsystemet (download fra hukommelseskortet), er ikke konsistente.
OBS:
KHP: Know-how protection (know-how beskyttelse)

Afhjælpning: - Erstat projektet på hukommelseskortet eller projektfiler til download fra hukommelseskortet.
- Genopret fabriksindstillingen, og udfør en ny download.

230001 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overstrøm**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1 bin**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Effektdelen har detekteret en overstrøm. - Reguleringen er parametret forkert. - Motor har kortslutning eller jordslutning. - U/f-drift: accelerationskurve indstillet for lille. - U/f-drift: Motorens mærkestrøm meget større end den på Motor Module. - Tilførsel: Høje afladnings- og efterladningsstrømme ved fald i netspændingen. - Tilførsel: Høje efterladningsstrømme ved motorisk overbelastning og fald i mellemkredsspændingen. - Tilførsel: Kortslutningsstrømme ved indkobling oga. manglende kommuteringsspole. - Effektleddninger ikke tilsluttet korrekt. - Effektleddninger overskrider maks. længde. - Effektdel defekt - Strømfase afbrudt. Andre årsager ved parallelkoblingsapparat (r0108.15 = 1): - Effektdel har frakoblet med jordslutningsfejl. - Kredsstrømregulering er for langsomt eller for dynamisk indstillet. Fejlverdi (r0949, fortolkes bitvist): Bit 0: fase U. Bit 1: fase V. Bit 2: fase W. Bit 3: Overstrøm i mellemkreds. OBS: Fejlverdi = 0 betyder at fasen med overstrømmen er ukendt (f. eks. ved et blocksize-apparat).
Afhjælpning:	- Kontroller motordata, gennemfør evt. idriftsættelse. - Kontroller motorens koblingstype (stjerne/trekant). - U/f-drift: Øg accelerationskurven. - U/f-drift: Kontroller allokering af mærkestrømmene fra motor og Motor Module. - Tilførsel: Kontroller netkvalitet. - Tilførsel: Reducer motorbelastning. - Tilførsel: Kontroller for korrekt tilslutning af netfilteret og netkommuteringsspolen. - Kontroller effektleddningernes tilslutninger. - Kontroller effektleddningerne for kortslutning eller jordfejl. - Kontroller effektleddningernes længde. - Udskift effektdel. - Kontroller netfaserne. Ved parallelkoblingsapparatet (r0108.15 = 1) gælder desuden: - Kontroller tærsklerne for jordslutningsovervågning (p0287). - Kontroller indstilling af kredsstrømregulering (p7036, p7037).

230002 <Stedsoplysninger>Effektdel: Mellemkredsspænding overspænding

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdelen har opdaget en overstrøm i mellemkredsen.

- Motoren tilbagefører for meget energi.
 - Apparat-tilslutningsspænding for høj.
 - Ved drift med Voltage Sensing Module (VSM) adskiller faseallokeringen L1, L2, L3 på VSM fra faseallokeringen på effektdelen
 - Netfase afbrudt.
- Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt):
- Mellemkredsspænding på tidspunktet for udløsningen [0.1V].

- Afhjælpning:**
- Øg tilbageløbstid.
 - Aktiver mellemkredsspændingsregulator (p1240).
 - Indsæt bremsemodstand eller Active Line Module.
 - Øg strømgrænsen for tilførselen eller anvend et større modul (ved Active Line Module).
 - Kontroller apparate-tilslutningsspænding.
 - Kontroller faseallokering på VSM og på effektmodulet og korriger.
 - Kontroller netfaser.
- Se også: p0210, p1240

230003 <Stedsoplysninger>Effektdel: Mellemkredsspænding underspænding

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdel har opdaget underspænding i mellemkredsen.

- Strømsvigt.
- Netspænding under den tilladte værdi.
- Svigt eller fejl nettilførsel.
- Netfase afbrudt.

OBS:

Overvågningstærskel for underspænding i mellemkredsen vises i r0296.

- Afhjælpning:**
- Kontroller netspændingen.
 - Kontroller nettilførslen, og iagttag evt. fejlmeddelelser fra nettilførslen.
 - Kontroller netfaser.
 - Kontroller tilslutningsspændingens indstilling (p0210).
 - Booksize-apparater: Kontroller indstillingen af p0278.

OBS:

Driftsklar-signalet fra tilførslen r0863 skal være koblet med de tilhørende indgange p0864 på drevene.

Se også: p0210

230004 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur kølelegeme inverter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Temperatur på effektdelens køler har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Utilstrækkelig ventilering, ventilatorsvigt.
- Overbelastning.
- Omgivelsestemperatur for høj.
- Pulsfrekvens for høj.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Temperatur [1 Bit = 0.01 °C].

- Afhjælpning:**
- Kontroller om ventilatoren er i gang.
 - Kontroller ventilatormåtter.
 - Kontroller om omgivelsestemperaturen er inden for det tilladte område.
 - Kontroller motorbelastningen.
 - Reducer pulsfrekvensen, hvis denne er højere end mærkepulsfrekvensen.

NB:

Denne fejl kan først kvitteres når alarmtærsklen for alarmen A05000 underskrides.

Se også: p1800

230005 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overbelastning I2t**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Effektdelen blev overbelastet (r0036 = 100 %).

- Effektdelens tilladte nominelle strøm blev overskredet alt for længe.
- Det tilladte belastningsspil blev ikke overholdt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
I2t [100 % = 16384].

Afhjælpning:

- Reducer permanent belastning.
- Tilpas belastningsspil.
- Kontroller motorens nominelle strømme og kontroller effektdel.

Se også: r0036, r0206, p0206, p0307, r0307

230006 <Stedsoplysninger>Effektdel: Thyristor control board**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Thyristor Control Board (TCB) på Basic Line Module melder fejl.

- Der er ingen spænding.
- Kontaktoren er ikke lukket.
- Spændingen er for lav.
- Frekvensen er uden for det tilladte område (45 ... 66 Hz).
- Der foreligger en kortslutning i mellemkredsen.
- Der foreligger en jordslutning i mellemkredsen (under forladningens fase).
- Der foreligger en kortslutning eller en isoleringsfejl i motoren (fra envekslerretter, som er tilsluttet på DC-kredsen).
- Thyristor Control Boards spændingsforsyning er uden for det nom. område (5 ... 18 V) og netspænding > 30 V.
- Der foreligger en intern fejl i thyristor Control Board.

Afhjælpning: Fejlen gemmes i Thyristor Control Board og skal kvitteres. Dertil skal forsyningsspændingen til Thyristor Control Boards frakobles i mindst 10 s!

- Kontroller netspændingen.
- Kontroller eller aktiver netrelæet.
- Kontroller overvågningstiden, og udvid den evt. (p0857).
- Bemærk evt. yderligere meddelelser fra effektdelen.
- Kontroller mellemkredsen med hanblik på kortslutning og jordslutning.
- Kontroller motoren mhp. kortslutning eller jordslutning.
- Fortolk diagnose-LEDer ved Thyristor Control Board.

230008 <Stedsoplysninger>Effektdel: Reaktionsfejl, cykliske data**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Control Unit har ikke opdateret de cykliske nom.-værditelegammer til effektdelen i tide. Antal af sekventielle tolererede livstegnsfejl har overskredet fejltærsklen (p7789).

Afhjælpning:

- Kontroller ved drevobjekt VECTOR, om p0117 = 6 er indstillet på Control Unit.
- Udvid fejltærsklen (p7789).
- Kontroller Motor Module, og udvid den eventuelt.

Se også: p0117

230010 <Stedsoplysninger>Effektdel: Reaktionsfejl, cykliske data

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og den pågældende effektdel er forkert.
De cykliske satværditelegammer fra Control Unit blev ikke modtaget til tiden af effektdelen i mindst en takt.

Afhjælpning: Kontroller Motor Module, og udskift eventuelt.

230011 <Stedsoplysninger>Effektdel: Strømsvigt i hovedstrømkredsen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Mellemkredsspændingens ripler overskrider den tilladte grænseværdi på effektdelen.
Mulige årsager:

- En fase svigter.
- De 3 netfaser er ulovligt asymmetriske.
- Mellemkredsskondensatorens kapacitet danner en resonansfrekvens med netinduktivitet og evt. drossel, der er integreret i effektdelen.
- Sikringen på en fase i hovedstrømkredsløbet svigter.
- En motorfase svigter.
- Ved etfasede drevne effektdeler blev den tilladte virkeeffekt overskredet.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- Kontroller sikringerne i hovedstrømkredsen.
- Kontroller, om en etfaset forbruger forvrænger netspændingerne.
- Nedsæt resonansfrekvensen med netinduktiviteten ved at forkoble en netdrossel.
- Dæmp resonansfrekvensen med netinduktiviteten ved at skifte til mellemkredsspændingskompensation i softwaren (se p1810) eller med en stærkere udglatning (se p1806). Dette kan dog forringe momentets bølgefaktor på motoren.
- Kontroller motortilførselsledningerne.

230012 <Stedsoplysninger>Effektdel: Temperaturføler trådbrud

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Forbindelsen til en temperaturføler i effektdelen er afbrudt.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Bit 0: Modulskakt (elektronikskuffe)

Bit 1: Lufttilførsel

Bit 2: Vekselretter 1

Bit 3: Vekselretter 2

Bit 4: Vekselretter 3

Bit 5: Vekselretter 4

Bit 6: Vekselretter 5

Bit 7: Vekselretter 6

Bit 8: Ensretter 1

Bit 9: Ensretter 2

Bit14: Kondensator udblæsningsluft

Bit15: Væskeindløb

Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

230013 <Stedsoplysninger>Effektdel: Temperaturføler kortslutning

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: En temperaturføler i effektdelen er kortsluttet.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt)

Bit 0: Modulskakt (elektronikskuffe):

Bit 1: Lufttilførsel

Bit 2: Vekselretter 1

Bit 3: Vekselretter 2

Bit 4: Vekselretter 3

Bit 5: Vekselretter 4

Bit 6: Vekselretter 5

Bit 7: Vekselretter 6

Bit 8: Ensretter 1

Bit 9: Ensretter 2

Bit14: Kondensator udblæsningsluft

Bit15: Væskeindløb

Afhjælpning: Kontakt Technical Support.

230015 <Stedsoplysninger>Effektdel: Fasesvigt motorledning

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret et fasesvigt i motortilførsningen.

Meldingen udgives også i det følgende tilfælde:

- Motoren er korrekt tilsluttet, men omdrejningstalreguleringen er ustabil, og derved dannes der et svingende omdrejningsmoment.

OBS:

Ved chassis-effektdelene findes ingen overvågning af fasesvigt.

Afhjælpning: - Kontroller motortilførsningerne.

- Kontroller omdrejningstalregulatorens indstillinger.

230016 <Stedsoplysninger>Effektdel: Belastningsforsyning deaktiveret**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Mellemkredsspændingen er for ringe.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Mellemkredsspænding ved tidspunktet for udløsningen [V].

Afhjælpning: - Tænd for strømforsyningen.
- Kontroller eventuelt nettilslutningen.

230017 <Stedsoplysninger>Effektdel: 26.5 V forsyningsspændingen er forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Det blev på et frigivet drev fastslået, at 26.5-V forsyningsspændingen til Hydraulic Module er forkert (X271).
Tilladt område: 26.0 ... 27.0 V
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Spændingsværdi [0.1 V].

Afhjælpning: - Kontroller 26.5 V forsyningsspændingen (X271).

230017 <Stedsoplysninger>Effektdel: Hardware strømbegrænser udløst for ofte**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1 bin**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Hardware strømbegrænsen er udløst for ofte i den pågældende fase (se A30031, A30032, A30033). Antallet af tilladte overskridelser afhænger af effektdelens art og type.

Ved føddning gælder:

- Reguleringen er forkert parametret.
- Føddningens belastning er for stor.
- Voltage Sensing Module forkert tilsluttet.
- Kommutteringsdrossel forkert eller forkert type.
- Effektdel defekt.

Ved Motor Module gælder:

- Reguleringen er forkert parametret.
- Fejl i motor eller i ledningerne.
- Ledningerne overskrider den maksimalt tilladte længde.
- Motorbelastningen er for høj.
- Effektdel defekt.

Fejlværdi (r0949, fortolk binært):

Bit 3: Fase U

Bit 4: Fase V

Bit 5: Fase W

Yderligere bits:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

OBS:

Fejlværdi = 0 betyder at fasen for strømbegrænsingen ikke er kendt, (f. eks ved en blocksize-enhed).

- Afhjælpning:** Ved tilførsel gælder:
- Kontroller regulatorindstillinger, nulstil evt. regulator og identificer (p0340 = 2, p3410 = 5).
 - Reducer belastning, øg evt. mellemkredsens kapacitet eller brug større tilførsel.
 - Kontroller tilslutning af det valgfrie Voltage Sensing Module.
 - Kontroller tilslutning og tekniske data for kommuteringsspolen.
 - Kontroller effektledninger for kortslutning eller jordfejl.
 - Udskift effektdelen.
- Ved Motor Module gælder:
- Kontroller motordataene og beregn evt. regulatordataene ud på ny (p0340 = 3). Alternativt udføres en motordataidentifikation (p1910 0 1, p1960 = 1).
 - Kontroller motorens koblingstype (stjerne/trekant).
 - Kontroller motorlasten.
 - Kontroller tilslutningerne på effektledningerne.
 - Kontroller effektledningerne for kortslutning eller jordfejl.
 - Kontroller effektledningernes længde.
 - Udskift effektdelen.

230020 <Stedsoplysninger>Effektdel: Konfiguration ikke understøttet

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, ekstra information: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der kræves en konfiguration, som ikke understøttes af effektdelen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

yyyyxxxx hex: xxxx = fejlårsag, yyyy = ekstra information (Siemens intern)

xxxx = 0: Autark drift er forespurgt og kan ikke understøttes.

xxxx = 1: Den påkrævede DRIVE-CLiQ-timing er ikke tilladt.

xxxx = 2: Der blev registreret en PM260 med PS-ASIC version 2. Denne kombination understøttes ikke.

xxxx = 3: Initialiseringen kunne ikke afsluttes korrekt. Control Unit blev evt. taget fra Power Module før eller under opstarten.

xxxx = 4: Kombinationen af effektdelen og Control Unit eller Control Unit Adapter understøttes ikke.

xxxx = 5: Den højere strømregulatorodynamik understøttes ikke.

Afhjælpning: Re fejlårsag = 0:

Deaktiver eventuelt den aktive interne spændingsbeskyttelse (p1231).

Re fejlårsag = 1:

Udfør en firmware-opdatering, eller foretag en ændring af DRIVE-CLiQ topologien.

Re fejlårsag = 2:

Udskift effektdelen med en PM260 med PC-ASIC version 3 (eller højere).

Re fejlårsag = 3, 4:

Sæt Control Unit eller Control Unit Adapter (CUAxx) på et passende Power Module, og udfør POWER ON for Control Unit eller Control Unit Adapter.

Re fejlårsag = 5:

- Anvend en effektdel af typen Booksize.
- Ved en Double Motor Module kan begge drevreguleringer drives med den samme strømregulatorsamplingstid (p0115[0]). I modsat fald kan den højere strømregulatorodynamik kun aktiveres på drevet med den højere samplingstid.
- Deaktiver evt. den højere strømregulatorodynamik (p1810.11m = 0). Når computerdødtiden og regulatorforstærkningen er deaktiveret, skal de beregnes på ny (p0340 = 4). Optimer evt. også omdrejningstalregulatoren.

Se også: p0115, p1231, p1810

230021 <Stedsoplysninger>Effektdel: Jordslutning

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Effektdelen har fastslået en jordslutning. Mulige årsager: - Jordslutning i effektledningerne. - Jordslutning på motoren. - Strømkonverter defekt. - Lukkende bremse medfører at hardware-jævnstrømsovervågningen udløses. - Kortslutning ved bremsemodstanden. - Kredsstrømsregulering er indstillet for langsomt eller for dynamisk ved parallelt koblende apparater ($r0108.15 = 1$). OBS: Jordslutningsfejlen vises også i r3113.5 for effektdelene. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 0: - Hardware-jævnstrømsovervågningen er udløst. - Kortslutning foreligger ved bremsemodstanden. > 0: Beløb sumstrøms-amplitude [$20479 = r0209 * 1.4142$].
Afhjælpning:	- Kontroller ledningernes forbindelse. - Kontroller motoren. - Kontroller strømformerer. - Kontroller ledninger og kontakter på bremseforbindelsen (eventuel trådbrud). - Kontroller bremsemodstanden. For parallelkoblede apparater ($r0108.15 = 1$) gælder også: - Kontroller tærsklerne på jordslutningsovervågningen (p0287). - Kontroller kredsstrømreguleringens indstilling (p7036, p7037). Se også: p0287

230022	<Stedsoplysninger>Effektdel: Overvågning U_{ce}
Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Overvågningen af kollektor-emitter-spændingen (U_{ce}) på halvlederen er udløst i effektdelen. Mulige årsager: - Lysleder afbrudt. - Spændingsforsyning på IGBT-gatingmodule mangler. - Kortslutning ved udgangen på Motor Module. - Defekt halvleder i effektdelen. Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: Kortslutning i fase U Bit 1: Kortslutning i fase V Bit 2: Kortslutning i fase W Bit 3: Lystransmitter frigivelse defekt Bit 4: Afbrydelse af U_{ce} sumfejlsignalet Se også: r0949
Afhjælpning:	- Kontroller lysleder og udskift eventuelt. - Kontroller spændingsforsyningen på IGBT-gatingmodule (24 V). - Kontroller tilslutningerne på ledningerne. - Find og udskift defekt halvleder.

230024 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur termisk model**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Temperaturforskellen mellem kølelegemet og chippen har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Den tilladte belastningscyklus blev ikke overholdt.

- Utilstrækkelig udluftning, ventilatoren svigter.

- Overbelastning.

- Omgivelsestemperaturen er for høj.

- Pulsfrekvensen er for høj.

Se også: r0037

Afhjælpning:

- Tilpas belastningsspillet.

- Kontroller om ventilatoren er i gang.

- Kontroller ventilatormåtterne.

- Kontroller om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.

- Kontroller motorbelastning.

- Reducer pulsfrekvensen, hvis denne er højere end den nom. pulsfrekvens.

230025 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur chip**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Chip-temperaturen i halvlederen har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Det tilladte belastningsspil blev ikke overholdt.

- Utilstrækkelig ventilering, ventilatorsvigt.

- Overbelastning.

- Omgivelsestemperatur for høj.

- Pulsfrekvens for høj.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Temperaturforskelle mellem kølelegeme og chip [1 bit = 0.01 °C].

Afhjælpning:

- Tilpas belastningsspillet.

- Kontroller om ventilatoren er i gang.

- Kontroller ventilatormåtterne.

- Kontroller om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.

- Kontroller motorbelastning.

- Reducer pulsfrekvensen, hvis denne er højere end den nom. pulsfrekvens.

NB:

Denne fejl kan først kvitteres når alarmtærsklen for alarmen A05001 underskrides.

Se også: r0037

230027 <Stedsoplysninger>Effektdel: Forladning mellemkreds tidsovervågning**Meddelelsesværdi:** Frigivelser: %1, tilstand: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:

Effektdelens mellemkreds kunne ikke forlades inden for den forventede tid.

- 1) Der er ingen netspænding.
- 2) Kontaktoeren/netafbryderen er ikke tilsluttet.
- 3) Netspændingen er for lav.
- 4) Netspændingen er forkert indstillet (p0210)
- 5) Forladningsmodstandene er overophedet, da der blev udført for mange forladninger per tidsenhed.
- 6) Forladningsmodstandene er overophedede, da mellemkredsens kapacitet er for stor.
- 7) Forladningsmodstandene er overophedede, da der blev taget effekt fra indfødning i mellemkredsen, ved manglende melding om driftsklar (r0863.0).
- 8) Forladningsmodstandene er overophedede, da netkontaktoeren var lukket under mellemkredsens hurtige afladning af Braking Module.
- 9) Der foreligger en jordslutning eller kortslutning i mellemkredsen.
- 10) Forladningskoblingen er eventuelt defekt (kun chassisapparater).
- 11) Tilførsel defekt og/eller sikringen er udløst i Motor Modules (kun Booksize-apparater)

Fejlvari (r0949, fortolkes binært):

xxxxxxx hex:

yyyy = tilstand effektdel

0: Fejltilstand (vent på FRA og fejlkvittering).

1: Genstartspærre (vent på FRA)

2: Overspænding registreret -> skift til fejltilstand.

3: Underspænding registreret -> skift til fejltilstand.

4: Vent til bypass kontaktoer åbner -> skift til fejltilstand.

5: Vent til bypass kontaktoer åbner -> skift til genstartspærre.

6: Idriftsættelse.

7: Klar til forladning.

8: Forladning i gang, mellemkredsspændingen lavere end den minimale startspænding.

9: Forladning i gang, mellemkredsspænding forladningsende endnu ikke registreret.

10: Vent på enden på kontaktoerens afprelningsid efter afsluttet forladning.

11: Forladningen afsluttet, klar til impulsfrigivelse.

12: Udløsning af STO-klemmen registreret på effektdelen.

13: = Udløsning af STO-klemmen på effektdelen registreret.

xxxx = manglende interne frigivelse effektdel (inverteret bitkodet visning, FFFF hex -> alle interne frigivelser foreligger)

Bit 0: IGBT-styringens spændingsforsyning deaktiveret

Bit 1: Reserveret

Bit 2: Reserveret

Bit 3: I2t overskredet

Bit 4: Termisk model overtemperatur beregnet

Bit 5: (kølelegeme, styremodul effektdel) overtemperatur målt

Bit 6: Reserveret

Bit 7: Overspænding registreret

Bit 8: Effektdelen har afsluttet forladningen, klar til impulsfrigivelse

Bit 9: STO-klemme mangler

Bit 10: Overstrøm registreret

Bit 11: Ankerkortslutning aktiv

Bit 12: DRIVE-CLiQ-fejl aktiv

Bit 13: Uce-fejl registreret, transistor umættet pga. overstrøm/kortslutning

Bit 14: Underspænding registreret.

Se også: p0210

Afhjælpning:	Generelt: - Kontroller netspændingen på indgangsklemmerne. - Kontroller netspændingens indstilling (p0210). - For booksize-apparater gælder: - Vent (ca. 8 min.), indtil forladningsmodstandene er afkølede. Tag i den forbindelse tilførslen af spændingen. Re 5): - Overhold den tilladte forladningshyppighed (se apparatets håndbog). Re 6): - Kontroller mellemkredsens samlede kapacitet, og reducer evt. tilsvarende den maksimale tilladte mellemkredskapacitet (se apparatets håndbog). Re 7): - Forbind tilførslens (r0863.0) klarmelding til frigivelseslogikken for de drev, der er tilsluttet mellemkredsløbet. Re 8): - Kontroller forbindelsen til nettets eksterne kontaktor. Kontaktoren skal være åben under mellemkredsløbets hurtige afladning. Re 9): - Kontroller mellemkredsen mht. jordslutning eller kortslutning. Re 11): - Kontroller mellemkredsspændingen for tilførslen (r0070) og Motor Modules (r0070). Vises den mellemkredsspænding, som genereres af tilførslen (eller eksternt) ikke ved Motor Modules (r0070), foreligger der en sikringsudløsning i Motor Module. Se også: p0210
---------------------	--

230030 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur intern alarm

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Omretterens temperatur inden i har overskredet tærskelværdiens tilladte temperaturgrænseværdi.

- Utilstrækkelig ventilering, ventilatorsvigt.

- Overbelastning.

- Omgivelsestemperatur for høj.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Planlæg evt. en ekstraventilator.

- Kontroller om omgivelsestemperaturen befinder sig i det tilladte område.

OBS

Denne alarm annulleres automatisk efter at grænseværdien for tilladt temperaturminus 5 K er underskredet

230031 <Stedsoplysninger>Effektdel: Hardware strømbegrænser i fase U

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Hardware strømbegrænseren på fase U er udløst. Pulserne i denne fase spærres for en periode. - Reguleringen er forkert parametret. - Fejl i motor eller i ledningerne. - Ledningerne overskrider den maksimalt tilladte længde. - Motorbelastningen er for stor. - Effektdel defekt. OBS: Udløses hardware strømbegrænsningen for fase U, V eller W for et Power Module, udgives altid alarmen A30031.
Afhjælpning:	- Kontroller motordataene, og beregn evt. reguleringsparametrene på ny (p0340 = 3). Udfør som alternativ en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1). - Kontroller motorens koblingsdata (stjerne/trekant). - Kontroller motorlasten. - Kontroller effektledningernes tilslutninger. - Kontroller effektledninger for kortslutning eller jordfejl. - Kontroller effektledningernes længde.

230032 <Stedsoplysninger>Effektdel: Hardware strømbegrænsere i fase V

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Hardware strømbegrænseren på fase V er udløst. Pulserne i denne fase spærres for en periode. - Reguleringen er forkert parametret. - Fejl i motor eller i ledningerne. - Ledningerne overskrider den maksimalt tilladte længde. - Motorbelastningen er for stor. - Effektdel defekt. OBS: Udløses hardware strømbegrænsningen for fase U, V eller W for et Power Module, udgives altid alarmen A30031.
Afhjælpning:	Kontroller motordataene, og beregn evt. reguleringsparametrene på ny (p0340 = 3). Udfør som alternativ en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1). - Kontroller motorens koblingsdata (stjerne/trekant). - Kontroller motorlasten. - Kontroller effektledningernes tilslutninger. - Kontroller effektledninger for kortslutning eller jordfejl. - Kontroller effektledningernes længde.

230033 <Stedsoplysninger>Effektdel: Hardware strømbegrænsere i fase W

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Hardware strømbegrænseren på fase W er udløst. Pulserne i denne fase spærres for en periode. - Reguleringen er forkert parametret. - Fejl i motor eller i ledningerne. - Ledningerne overskrider den maksimalt tilladte længde. - Motorbelastningen er for stor. - Effektdel defekt. OBS: Udløses hardware strømbegrænsningen for fase U, V eller W for et Power Module, udgives altid alarmen A30031.

- Afhjælpning:**
- Kontroller motordataene, og beregn evt. reguleringsparametrene på ny (p0340 = 3). Udfør som alternativ en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1).
 - Kontroller motorens koblingsdata (stjerne/trekant).
 - Kontroller motorlasten.
 - Kontroller effektledningernes tilslutninger.
 - Kontroller effektledninger for kortslutning eller jordfejl.
 - Kontroller effektledningernes længde.

230034 <Stedsoplysninger>Effektdel: overtemperatur indvendigt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Alarmtærskelen for overtemperatur i det indre er nået.
Stiger den indvendige temperatur endnu mere, kan der udløses en fejl F30036.

- Omgivelsestemperatur evt. for høj.
- Utilstrækkelig ventilation, ventilator svigter.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

- Afhjælpning:**
- Kontroller omgivelsestemperatur.
 - Kontroller indendørs-ventilatoren.

230035 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur tilført luft

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den tilførte luft i effektdelen har overskredet den tilladte grænseværdi for temperaturen.
Ved luftkølede effektdele ligger temperaturgrænsen ved 55 °C.

- Omgivelsestemperaturen er for høj.
- Utilstrækkelig ventilering, ventilatorsvigt

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Temperatur [0.01 °C].

- Afhjælpning:**
- Kontroller om ventilatoren er i gang.
 - Kontroller ventilatormåtter.
 - Kontroller om omgivelsestemperaturen er inden for det tilladte område.
- NB:
Denne fejl kan først kvitteres når alarmtærsklen for alarmer A05002 underskrides.

230036 <Stedsoplysninger>Effektdel: overtemperatur indvendigt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: For chassis-effektdeler gælder:
Temperaturen i modulsakten på omretterten har overskredet den tilladte grænseværdi for temperaturen.

- Utilstrækkelig ventilering, ventilatorsvigt.
- Overbelastning.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt)
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Kontroller om ventilatoren kører.
- Kontroller ventilatormåtter.
- Kontroller om omgivelsestemperaturen befinder sig i det tilladte område.

OBS:

Denne fejl kan kun kvitteres efter at den tilladte temperaturgrænseværdi er underskredet minus 5 K.

230037 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur ensretter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Temperaturen i omretteren på effektdelen har overskredet den tilladte grænseværdi for temperaturen.

- Utilstrækkelig ventilering, ventilatorsvigt.
- Overbelastning.
- Omgivelsestemperatur for høj.
- Netsvigt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Temperatur [0.01 °C].

Afhjælpning:

- Kontroller om ventilatoren er i gang.
- Kontroller ventilatormåtter.
- Kontroller om omgivelsestemperaturen er inden for det tilladte område.
- Kontroller motorbelastningen.
- Kontroller netfaserne.

NB:

Denne fejl kan først kvitteres når alarmtærsklen for alarmen A05004 underskrides.

230038 <Stedsoplysninger>Effektdel: Kondensatorventilator overvågning

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: B_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Kondensatorventilatoren afgiver et fejlsignal.

Afhjælpning: Udskift kondensatorventilatoren i effektdelen.

230039 <Stedsoplysninger>Effektdel: Kondensatorventilator defekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: B_INF_828

Reaktion: FRA1

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kondensatorventilatoren defekt.

Afhjælpning: Udskift kondensatorventilatoren i effektdelen.

230040 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding 24 V

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	24-V-spændingsforsyningens underspændingstærskel for effektdelen blev underskredet i mere end 3 ms. OBS: - Ved booksize-effektdele er underspændingstærsklen 15 V. - Ved alle andre effektdele afhænger underspændingstærsklen af effektdelen og vises ikke. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): 24-V-spænding [0.1 V].
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen på effektdelen. - Gennemfør POWER ON på komponenten (sluk/tænd)

230040 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding 24/48 V

Meddelelsesværdi:	Kanal: %1, spænding: %2 [0.1 V]
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	24-V-spændingsforsyningens underspændingstærskel for effektdelen blev underskredet i mere end 3 ms. OBS: - Ved booksize-effektdele er underspændingstærsklen 15 V. - Ved CU310-2, CUA31 og CUA32 udgør underspændingstærsklen 16 V. - Ved alle andre effektdele (f.eks. S120M) afhænger underspændingstærsklen af effektdelen og vises ikke. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyxxxx hex: yy = kanal, xxxx = spænding [0.1 V] yy = 0: 24 V spændingsforsyning yy = 1: 48 V spændingsforsyning
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen på effektdelen. - Gennemfør POWER ON på komponenten (sluk/tænd)

230041 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding 24 V, alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den nedre tærskel blev underskredet i spændingsforsyningen til effektdelen. Alarmverdi (r2124, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen på effektdelen. - Gennemfør POWER ON på komponenten (sluk/tænd)

230041 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding 24/48 V alarm

Meddelelsesværdi:	Kanal: %1, spænding: %2 [0.1 V]
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den nedre tærskel blev underskredet i spændingsforsyningen til effektdelen. Alarmverdi (r2124, fortolkes decimalt): yyxxxx hex: yy = kanal, xxxx = spænding [0.1 V] yy = 0: 24 V spændingsforsyning yy = 1: 48 V spændingsforsyning
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen på effektdelen. - Gennemfør POWER ON på komponenten (sluk/tænd)

230042 <Stedsoplysninger>Effektdel: Ventilatoren nået det maksimale antal driftstimer**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Mindst en ventilators maksimale driftstid nås snart eller er allerede overskredet.
Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
Bit 0 = 1
Driftstimetælleren for køleplade-ventilator når den maksimale driftstid om 500 timer. Efter udløbet af 500 timer slettes alarmværdien bit 0 og bit 2 programmeres
Bit 1 = 1:
Kølelegeme-ventilatorens slitagetæller har nået 99%. Den resterende levetid er 1 %. Efter udløbet af 1% slettes alarmværdi bit 1 og bit 2 programmeres.
Bit 2 = 1:
Driftstimetælleren på kølelegeme-ventilatoren har nået den maks. driftstid eller slitagetælleren har overskredet 100 %.
Bit 8 = 1:
Driftstimetælleren for den interne ventilator når den maksimale driftstid om 500 timer. Efter udløbet af 500 timer slettes alarmværdien bit 8 og bit 10 programmeres.
Bit 10 = 1:
Driftstimetælleren for den interne ventilator har overskredet den maksimale driftstid.

Afhjælpning: Udfør følgende for den pågældende ventilator:
- Udskift ventilatoren.
- Nulstil driftstimetælleren (p0251, p0254).
Se også: p0251, p0252, p0254, r0277

230043 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overspænding 24 V**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** POWER ON

Årsag: Den øvre tærskel blev overskredet i spændingsforsyningen til effektdelen.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
24 V spænding [0.1 V]

Afhjælpning: Kontroller effektdelens spændingsforsyning.

230043 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overspænding 24/48 V**Meddelelsesværdi:** Kanal: %1, spænding: %2 [0.1 V]**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** POWER ON

Årsag: Den øvre tærskel blev overskredet i spændingsforsyningen til effektdelen.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
yyxxxx hex: yy = kanal, xxxx = spænding [0.1 V]
yy = 0: 24 V spændingsforsyning
yy = 1: 48 V spændingsforsyning

Afhjælpning: Kontroller effektdelens spændingsforsyning.

230044 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overspænding 24 V, alarm**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den øvre tærskel blev overskredet i spændingsforsyningen til effektdelen.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: Kontroller effektdelens spændingsforsyning.

230044 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overspænding 24/48 V alarm

Meddelelsesværdi: Kanal: %1, spænding: %2 [0.1 V]
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den øvre tærskel blev overskredet i spændingsforsyningen til effektdelen.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 yyxxxx hex: yy = kanal, xxxx = spænding [0.1 V]
 yy = 0: 24 V spændingsforsyning
 yy = 1: 48 V spændingsforsyning
Afhjælpning: Kontroller effektdelens spændingsforsyning.

230045 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding forsyning

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Strømforsyningsfejl i effektdelen.
 - Spændingsovervågningen signaliserer en underspændingsfejl i modulet.
 For CU31x gælder:
 - Spændingsovervågning på DAC-board signaliserer en underspændingsfejl på modulet.
Afhjælpning: - Kontroller jævnspændingsforsyning for effektdelen.
 Gennemfør POWER ON for komponenten (sluk/tænd).
 - Udskift evt. modulet.

230045 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding forsyning

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Spændingsforsyningsfejl i effektdelen.
 - Spændingsovervågningen signaliserer en underspændingsfejl i modulet.
 For CU31x gælder:
 - Spændingsovervågningen på DAC-board signaliserer en underspændingsfejl i modulet.
 For S120M gælder:
 - Denne melding vises ved underspænding eller overspænding.
Afhjælpning: - Kontroller jævnspændingsforsyning for effektdelen.
 Gennemfør POWER ON for komponenten (sluk/tænd).
 - Udskift evt. modulet.

230046 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding, alarm

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Før apparatet blev genstartet sidst, opstod der et problem på spændingsforsyningen til effektdelen. Spændingsovervågningen i den interne FPGA i PSA indikerer en underspændingsfejl på modulet. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: - Kontroller 24-V-jævnspændingsforsyning for effektdelen.
 Gennemfør POWER ON for komponenten (sluk/tænd).
 - Udskift evt. modul.

230046 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding, alarm

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Før apparatet blev genstartet sidst opstod der et problem på spændingsforsyningen til effektdelen. Spændingsovervågningen i den interne FPGA i PSA indikerer en underspændingsfejl på modulet. Fejl-værdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Spændingsfejlregisterets registerværdi.
Afhjælpning: - Kontroller 24-V-jævnspændingsforsyning for effektdelen.
 Gennemfør POWER ON for komponenten (sluk/tænd).
 - Udskift evt. modul.

230047 <Stedsoplysninger>Køleanlæg: Kølevæskestrøm for ringe

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Returkølesystemets volumenstrøm har underskredet fejltærsklen.
Afhjælpning: - Kontroller tilbagemeldingssignaler og parametring (p0260 ... p0267).
 - Kontroller kølevæsketilførslen.
 - Kontroller kølevæskens varmeledningsevne.
 - Kontroller kølevæskens blandingsforhold.

230048 <Stedsoplysninger>Effektdel: Ventilator defekt

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN

Årsag:	Tilbage melding fra en ventilator melder en fejl. - Ventilator defekt. 3- Ventilator blokeret. - Tilbage melding forkert. - Ventilatorens spændingsforsyning afbrudt (kun ved r0193.13 = 1 og kølelegeme-ventilator) Alarmværdi (r2124, fortolkes binært): Bit 0 = 1: Kølelegeme-ventilator Bit 1 = 1: Intern ventilator OBS: - Ved firmware-version < 5.1 af effektdelen er alarmværdien altid 0. Så henviser alarmerne til kølelegeme-ventilatoren, - Ved r0193.13 = 1 udlæses eventuelt fejlen F30058 i stedet for denne Alarm ved kølelegeme-ventilatoren, hvis der er spærret impulser eller fejlen opstår inden for 10 sek. efter maskinens opstart efter en impulsfrigivelse. - Ved r0193.13 = 1 udlæses evt. fejl F30059 i stedet for en alarm ved den interne ventilator, hvis indblæsningslufttemperaturen (r0037[3]) har overskredet en bestemt tærskel.
Afhjælpning:	- Kontroller den pågældende ventilator. - Udskift eventuelt ventilatoren. - Kontrollér ventilatorens spændingsforsyning og start efter behov (kun ved r0193.13 = 1 og kølelegeme-ventilator) OBS: Er alarmerne væk, betyder dette ikke nødvendigt, at årsagen til fejlen er afhjulpet. Dette kan også ske, hvis softwaren lukker ventilatoren ned og dermed ikke længere kan analysere tilbage meldingen.

230049 <Stedsoplysninger>Effekt del: Indvendig ventilator defekt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den indvendige ventilator svigter.

Afhjælpning: Kontroller den indvendige ventilator, og udskift om nødvendigt.

230050 <Stedsoplysninger>Effekt del: Overspænding 24-V-forsyning

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Spændingsovervågningen på DAC-board indikerer en overspændingsfejl på modulet.

Afhjælpning: - Kontroller 24-V-spændingsforsyning.

- Udskift evt. modulet.

230051 <Stedsoplysninger>Effekt del: Motorbremse kortslutning registreret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev fastslået en kortslutning på motorbremsens klemmer.

Fejl værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning: - Kontroller motorholdebremserne for kortslutning.

- Kontroller tilslutning og ledning til motorholdebremserne.

230052 <Stedsoplysninger>Fejl i EEPROM data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** POWER ON

Årsag: Forkerte EEPROM data for effektdelmodul.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
0, 2, 3, 4:
De af effektdelmodulet indlæste EEPROM-data er forkerte.
1:
EEPROM-ens data er ikke kompatible med effektdelapplikationens firmware.
Yderligere værdier:
Kun til Siemens-intern fejldiagnose

Afhjælpning: Re fejlsværdi = 0, 2, 3, 4:
Udskiftning af effektdelsmodul eller update af EEPROM-data.
Re fejlsværdi = 1:
For CU31x og CUA31 gælder:
Update af firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <Stedsoplysninger>Fejl i FPGA-data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** POWER ON**Årsag:** Effektdelens FPGA-data er forkerte. Årsagen kan f.eks. være at firmware-opdateringen er blevet afbrudt.

Afhjælpning: Udskiftning af effektdelen eller opdatering af FPGA-data ved hjælp af en firmware-opdatering.
.OBS:
Hvis fejlen opstår efter en firmware-opdatering, skal firmware-opdateringen gentages.

230054 <Stedsoplysninger>Effektdel: Underspænding ved åbning af bremse**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Ved åbning af bremsen opdages, at 24-V-forsyningsspændingen er mindre end $24\text{ V} - 10\% = 21.4\text{ V}$.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Fejl i forsyningsspænding [0.1 V].
Eksempel:
Alarmværdi = 195 --> Spænding = 19.5 V

Afhjælpning: Kontroller 24 V spændingen for stabilitet og værdi.

230055 <Stedsoplysninger>Effektdel: Bremsechopper overstrøm**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en overstrøm i bremsechopperen.

Afhjælpning:

- Kontroller, om bremsemodstanden har en kortslutning.
- Kontroller for den eksterne bremsemodstand, om modstanden eventuelt blev dimensioneret for lille.

OBS:

Bremsehopperen frigives først ved impulsfrigivelsen, efter at fejlen er kvitteret.

230057 <Stedsoplysninger>Effektdel: Asymmetrisk net

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev fastslået frekvenser på mellemkredsspændingen, som henviser til en asymmetri i nettet eller til netfasesvigt. Det kan evt. også være motorfasesvigt.

Er alarmer aktiv, udgives fejlen F30011 efter maks. 5 minutter.

Den nøjagtige tid afhænger af effektdelens type samt af de pågældende frekvenser. Ved booksize- og chassis-effektdele afhænger tiden af, hvor længe alarmer allerede var aktiv.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Kontroller netfasernes tilslutning.
- Kontroller motortilslutningernes tilslutning.

Er der intet svigt i net- eller motorfaserne, drejer det sig om en asymmetri i nettet.

- Reducer effekten for at undgå fejlen F30011.

230058 <Stedsoplysninger>Effektdel: Kølelegeme-ventilator defekt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Tilbage melding af kølelegeme-ventilatoren melder en fejl.

- Ventilator defekt.
- Ventilator blokeret.
- Fejl i tilbage melding.
- Ventilatorens spændingsforsyning afbrudt (r0193.13 = 1)

Afhjælpning:

- Kontroller kølelegeme-ventilatoren, og udskift eventuelt.
- Kontrollér ventilatorens spændingsforsyning og start efter behov (kun ved r0193.13 = 1)
- Ved brug af en ekstern ventilator med tilbage melding skal en kontrolleres (X12.2 eller X13.2).

OBS:

Ved brug af en fremmed ventilator uden tilbage melding skal en på tilbage meldnings-klemmen på effektdelen kontrolleres med stel og eventuelt indstilles (X12.1/2 eller X13.1/2).

- Kan fejlen kvitteres, betyder dette ikke nødvendigvis, at årsagen til fejlen er afhjulpel. Dette kan også ske, hvis softwaren lukker ventilatoren ned og dermed ikke længere kan analysere tilbage meldingen.

230059 <Stedsoplysninger>Effektdel; Indvendig ventilator defekt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdelens interne ventilator svigter og er evt. defekt.

Afhjælpning: Kontroller den indvendige ventilator og udskift om nødvendig.

OBS:

- Kan fejlen kvitteres, betyder dette ikke nødvendigvis, at årsagen til fejlen er afhjulpel. Dette kan også ske, hvis softwaren lukker ventilatoren ned og dermed ikke længere kan analysere tilbage meldingen.

230060 <Stedsoplysninger>Forladningsrkontaktors tilstandsovervågning**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1 bin**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Der kobles en tilbagemelding til forladekontaktoeren(ALM, SLM, BML diode) eller netkontaktor (BLM tyristor) og aktiverer overvågning.

Efter at kontaktoeren er aktiveret/deaktiveret, skete der ingen korrekt tilbagemelding inden for den overvågningstid, der er indstillet i p0255[0, 2].

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0: Tiden, der er indstillet i p0255[0, 2], blev overskredet under kontaktoeren aktivering/deaktivering.

Bit 1: Forladerelæet blev åbnet under forladningen eller i fødedriften (BLM tyristor).

Bit 2: Forladerelæet blev aktiveret i tilstanden FRA eller under fødedriften.

Afhjælpning: - Kontroller indstilling af overvågningstid (p0255[0, 2]).

- Kontroller relæets trådføring og aktivering.

- Udskift relæet.

Se også: p0255

230061 <Stedsoplysninger>Bypass-relæ tilstandsovervågning**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1 bin**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Der blev koblet en tilbagemelding til bypass-relæet og aktiverede overvågning.

Efter at kontaktoeren er blevet aktiveret/deaktiveret skete der ingen korrekt tilbagemelding inden for den overvågningstid, der er indstillet i p0255[1, 3].

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0: Tiden, der er indstillet i p0255[1, 3] blev overskredet under aktiveringen/deaktiveringen af kontaktoeren.

Bit 1: Bypass-relæet blev åbnet under driften.

Bit 2: Bypass-relæet blev sat i tilstanden FRA eller aktiveret under forladningen.

Afhjælpning: - Kontroller indstilling af overvågningstid (p0255[1, 3]).

- Kontroller relæets trådføring og aktivering.

- Udskift relæet.

Se også: p0255

230066 <Stedsoplysninger>Effektdele: Overtempertur udluft kondensator Alarm**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Udblæsningsluften på mellemkredskondensator har overskredet alarmtærsklen.

- Omgivelsestemperatur for høj.

- Utilstrækkelig ventilation, ventilatorsvigt.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Temperatur ved opnåelse af alarmtærskel [0.01 °C].

OBS:

Ved uændret drift kan den tilladte grænseværdi overskrides. I så fald udlæses fejlen F30067, og impulserne spærres.

Afhjælpning:

- Kontroller, om ventilatoren kører.
- Kontroller ventilatormåtterne
- Kontroller om omgivelsestemperaturen ligger i det tilladte område.

OBS:

Denne alarm annulleres først efter at Alarmstærsklen i den pågældende hysteres er underskredet.

230067 <Stedsoplysninger>Effektdel: Overtemperatur udluft kondensor fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Udblæsningsluften på mellemkredskondensator har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Omgivelsestemperatur for høj.
- Utilstrækkelig ventilator, ventilatorsvigt.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Temperatur ved opnåelse af grænseværdien [0.01 °C].

Afhjælpning:

- Kontroller, om ventilatoren kører.
- Kontroller ventilatormåtterne
- Kontroller, om omgivelsestemperaturen ligger i det tilladte område.

OBS:

Denne fejl kan først annulleres efter at Alarmstærsklen og den pågældende hysteres (5 K) er underskredet.

230070 <Stedsoplysninger>Den forespurgte cyklus understøttes ikke af effektdelsmodulet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der forespørges om en cyklus som ikke understøttes af effektdelsmodulet.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

- 0: strømregulatorcyklus understøttes ikke.
- 1: DRIVE-CLiQ-cyklussen understøttes ikke.
- 2: Internt timingproblem (afstanden mellem RX- og TX-tidspunkterne er for lav).
- 3: Internt timingproblem (TX-tidspunkt for tidligt).

Afhjælpning: Effektdelsmodulet understøtter kun følgende cyklusser:

62.5 µs, 125 µs, 250 µs og 500 µs

Re fejl-værdi = 0:

Indstilling af en tilladt strømregulatorcyklus.

Til fejl-værdi = 1:

Indstilling af en tilladt DRIVE-CLiQ-cyklus.

Til fejl-værdi = 2/3:

Kontakt fabrikanten (eventuelt inkompatibel firmware-version).

230071 <Stedsoplysninger>Der modtages ingen nye faktiske værdier fra effektdelen

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er udlæst flere faktisk-værdi-telegrammer fra effektdelsmodulet end tilladt.

Afhjælpning: Kontroller grænsefladen (justering og låsning) til effektdelsmodulet.

230072 <Stedsoplysninger>Der overføres ingen nominelle værdier til effektdelen.**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** For CU31x og CUA31 gælder:
Mere end et programmeret-værdi-telegram kunne ikke overføres til effektdelmodulet.**Afhjælpning:** For CU31x og CUA31 gælder:
Kontroller interfacet (justering og fastlåsning) til effektdelsmodulet.

230073 <Stedsoplysninger>Redigeringen af faktiske/nominelle værdier er ikke længere synkron**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Kommunikationen til effektdelsmodulet er ikke længere synkront med DRIVE-CLiQ.**Afhjælpning:** Vent til synkroniseringen er genoprettet.

230074 <Stedsoplysninger>Kommunikationsfejl mellem Control Unit og Power Module**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Kommunikation mellem Control Unit (CU) og Power Module (PM) ikke mulig via interfacet. CU evt. trukket af eller er sat forkert i.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

0 hex:

- En Control Unit med ekstern 24 V forsyning blev trukket fra under Power Modules drift.

- Når Power Module slås fra, blev den eksterne 24 V forsyning til Control Unit afbrudt i perioder.

1 hex:

Control Unit blev trukket fra under Power Modules drift, selvom de encoderløse sikre bevægelsesovervågninger er frigivet. Dette understøttes ikke. Der er ingen kommunikation til Power Module, efter at Control Unit er sat i igen.

20A hex:

Control Unit blev sat på et Power Module, som har et andet kodenummer.

20B hex:

Control Unit blev sat på et Power Module, som har det samme kodenummer, men som har et andet serienummer.

601 hex:

Control Unit blev sat på et Power Module, hvis effektklasse (chassis-apparat) ikke understøttes.

Afhjælpning: Sæt Control Unit (CU) eller Control Unit Adapter (CUAxx) på det oprindelige Power Module, og fortsæt driften. Udfør evt. en POWER ON ved CU eller CUA.

230075 <Stedsoplysninger>Effektdelens konfiguration mislykkedes**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Der opstod en kommunikationsfejl under effektdelens konfiguration med Control Unit. Årsagen vides ikke. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 0: Udgangsfilerets initialisering mislykkedes. 1: Aktivering/deaktivering af tilbageføringsfunktionen mislykkedes.
Afhjælpning:	- Kvitte fejlen, og fortsæt driften. - Opstår fejlen igen, udfør POWER ON (sluk/tænd). - Udskift evt. effektdelen.

230080 <Stedsoplysninger>Effektdel: Strømmen stiger for hurtigt

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdelen har fundet en for hurtig stigning i overstrømsområde.
- Reguleringen forkert parametret.
- Motor har kortslutning eller jordslutning.
- U/f-drift: Opstartspumpen indstillet for lille.
- U/f-drift: Motorens mærkestrøm meget større end den fra effektdelen.
- Tilførsel: Høje aflade og efterladestrømme ved fald i netspændingen.
- Tilførsel: Høje efterladningsstrømme ved motorisk overbelastning og fald i mellemkredsspændingen.
- Tilførsel: Kortslutningsstrømme ved tilkobling pga. forkert kommuteringsspole.
- Effektdelninger er ikke tilsluttet korrekt.
Effektdelninger overskrider den maks tilladte længde.
Effektdel defekt.
Yderligere årsager ved parallelkoblingsapparat (r0108.15 = 1):
- En effektdel har frakoblet med jordslutningsfejl.
- Kredsstrømsregulering er indstillet for langsomt eller for dynamisk.
Fejlsværdi (r0949, fortolk bitvis):
Bit 0, fase U.
Bit 1, fase V.
Bit 2, fase W.

Afhjælpning: - Kontroller motordata, udfør evt. idriftsættelse.
- Kontroller motorens koblingstype (stjerne/trekant).
- U/f-drift: Øg accelerationskurven.
- U/f-drift: Kontroller allokering af mærkestrømme fra motor og effektdel.
- Tilførsel: Kontroller netkvaliteten.
- Tilførsel: Reducer motorisk belastning.
- Tilførsel: Korrekt tilslutning på netkommuteringsspolen.
- Kontroller tilslutningerne på effektdelningerne.
- Kontroller effektdelningerne for kortslutning eller jordingsfejl.
- Kontroller effektdelningernes længde.
- Udskift effektdelen.
For parallelkoblingsapparatet (r0108.15 = 1) gælder desuden:
- Kontroller tærsklerne for jordslutningsovervågning (p0287).
- Kontroller indstilling af kredsstrømsregulering (p7036, p7037).

230081 <Stedsoplysninger>Effektdel: koblingshandlinger for ofte

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Effektdelen har udført for mange koblingshandlinger for at kunne begrænse strømmen. - Regulering parametret forkert. - Motor har en kortslutning eller jordslutning. - U/f-drift: Accdelationskurve indstillet for lille. - U/f-drift: Motorens mærkestrøm meget større end den på effektdelen. - Tilførsel: Høje afladnings- og efterladningsstrømme ved tab af netspænding. - Tilførsel: Høje efterladningsstrømme ved motorsik overbelastning og tab af mellemkredsspænding. - Tilførsel: Kortslutningsstrømme ved tilkobling pga. manglende kommuteringsspole. - Effektlodninger er ikke tilsluttet korrekt. - Effektlodninger overskrider den maks. tilladte længde. - Effektdel defekt. Yderligere årsager ved parallelkoblingsapparat (r0108.15 = 1): - En effektdel har frakoblet med jordslutningsfejl. - Kredsstrømsreguleringen er indstillet for langsomt eller for dynamisk. Fejlsværdi /r0949), fortolk bitvis -Bit 0; Fase U. - Bit 1; Fase V. - Bit 2; Fase W.
Afhjælpning:	- Kontroller motordata, udfør evt. idriftsættelse. - Kontroller motorens koblingstype (stjerne/trekant). - U/f-drift: Øg accelerationskurven. - U/f-drift: Kontroller allokering af mærkestrømme fra motor og effektdel. - Tilførsel: Kontroller netkvaliteten. - Tilførsel: Reducer motorisk belastning. - Tilførsel: Korrekt tilslutning på netkommuteringsspolen. - Kontroller tilslutningerne på effektlodningerne. - Kontroller effektlodningerne for kortslutning eller jordingsfejl. - Kontroller effektlodningernes længde. - Udskift effektdelen. For parallelkoblingsapparatet (r0108.15 = 1) gælder desuden: - Kontroller tærsklerne for jordslutningsovervågning (p0287). - Kontroller indstilling af kredsstrømsregulering (p7036, p7037).

230105	<Stedsoplysninger>ED: Registrering af aktuel værdi forkert
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	På Power Stack Adapter (PSA) blev der registreret mindst en forkert aktuel værdikanal. De forkerte aktuel værdikanaler vises i den følgende diagnoseparameter.
Afhjælpning:	Fortolk diagnoseparameter. Er den faktiske værdikanal forkert, kontrolleres komponenterne, som så eventuelt udskiftes.

230314	<Stedsoplysninger>Effektdel: 24 V forsyningen overbelastet via PM
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: 24 V forsyningen er overbelastet af Power Module.
En ekstern 24 V forsyning er ikke tilsluttet Control Unit via X124.

Afhjælpning: Effektdel: Tilslut en 24 V forsyning til Control Unit via X124.

230315 <Stedsoplysninger>Effektdel: 24 V forsyningen overbelastet via PM

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: 24 V forsyningen er overbelastet af Power Module.
En ekstern 24 V forsyning er ikke tilsluttet Control Unit via X124.

Afhjælpning: Effektdel: Tilslut en 24 V forsyning til Control Unit via X124.

230502 <Stedsoplysninger>Effektdel: Mellemkreds overspænding

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Effektdelen har registreret en overspænding i mellemkredsen under en impulsspærring.
- Apparatets tilslutningsspænding er for høj.
- Netspole forkert dimensioneret.
Alarmværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Mellemkredsspænding [1 bit = 100 mV].
Se også: r0070

Afhjælpning: - Kontroller apparat-tilslutningsspændingen (p0210).
- Kontroller netspolens dimensionering.
Se også: p0210

230600 <Stedsoplysninger>SI P2: STOP A udløst

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på overvågningskanal 2 har fundet en fejl og udløst STOP A (STO via overvågningskanal 2s Safety-frakoblingssti).
- Tvungen dynamisering (teststop) på overvågningskanal 2s Safety-frakoblingssti fejlslået.
- Følgerreaktion af fejlen F30611 (defekt i en overvågningskanal).
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
0: Stoprekvirering fra Control Unit.
1005: STO aktiv, selvom intet STO er aktiveret og der ikke foreligger et internt STOP A.
1010: STO inaktiv, selvom der er aktiveret STO eller der foreligger et internt STOP A.
9999: Følgerreaktion af fejl F30611.

Afhjælpning:

- Aktiver det sikker frakoblede moment, og deaktivér igen.
- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Udskift det pågældende Hydraulic Module.

Re fejlværdi = 9999:

- Udfør diagnosen ved foreliggende fejl F30611.

OBS:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230600 <Stedsoplysninger>SI P2: STOP A udløst

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på overvågningskanal 2 har registreret en fejl og udløst STOP A (STO via Safety-frakoblingsstien på overvågningskanal 2).

- Tvungen dynamisering (teststop) af Safety-frakoblingsstien for overvågningskanals 2 mislykkedes.
- Fejlens følgereaktion F30611 (defekt i en overvågningskanal).

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

0: Stopopfordring fra Control Unit.

1005:

- STO aktiv, selv om ingen STO er aktiveret og der ikke er et internt STOP A.
- Ved en Power Module med "STO" via klemmerne på Power Module" (STO_A/STO_B) er disse klemmer aktiv (DIPO-kontakt på "ON"). Funktionen "STO" via klemmerne på Power Module" er dog ikke frigivet (p9601.7 = p9801.7 = 0)
- 1010: STO inaktiv, selvom STO er aktiveret eller der er et internt STOP A.
- 1011: Intern fejl ved STO deaktiveret i overvågningskanal 2.
- 1020: Intern softwarefejl i funktionen "Intern spændingsbeskyttelse". Funktionen "Intern spændingsbeskyttelse" ophæves. Der udløses et STOP A, der ikke kan kvitteres.
- 9999: Følgereaktion for fejl F30611.

Afhjælpning:

- Vælg sikkert frakoblet moment og deaktivér det igen.
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd)
- Udskift det pågældende Motor Module.

Re fejlværdi = 1005:

- Deaktiver klemmerne STO_A/STO_B på Power Module (begge DIP-kontakter på "OFF") eller frigiv funktionen "STO via klemmerne på Power module".

Re fejlværdi = 1020:

- Opgrader softwaren på Motor Module/
- Udskift Motor Module.

Re fejlværdi = 9999:

- Udfør diagnose på den aktive fejl F30611.

OBS:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230611 <Stedsoplysninger>SI P2: Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på processor 2 har registreret en fejl i datasammenligningen på kryds mellem begge overvågningskanaler og udløst STOP F.

Fejlen F30600 (SI MM: STOP A udløst) udgives som følge af denne fejl efter udløbet af den parametriserede overgangstid (p9858).

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

0: Stopopfordring fra Control Unit.

1 ... 999:

Nummeret for parameteren, der er sammenlignet på kryds, som har medført fejlen. Dette nummer vises også i r9895.

1: SI overvågningscyklus (r9780, r9880).

2: SI frigivelse af sikre funktioner (p9601, p9801). Kun de understøttede bits sammenlignes på kryds.

3: SI SGE-skift tolerancetid (p9650, p9850).

4: SI overgangstid STOP F til STOP A (p9658, p9858).

6: SI Motion frigivelse af sikre funktioner (p9501, intern værdi).

7: SI forsinkelsestid for STO ved Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adresse (p9610, p9810).

9: SI afprelningstid for STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10: SI forsinkelsestid for udløsning af STO ved ESR (p9697, p9897).

11: SI HLA stopventil tilbagemeldingskontakter konfiguration (p9626, p9826).

12: SI HLA stopventil ventetid tilslutning (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA stopventil ventetid frakobling (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe telegramvalg (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe bussvigtreaktion (p9612, p9812).

1000: Kontroltimer udløbet.

Inden for tiden på ca. 5 x p9650 blev evt. følgende fastslået:

- Der er opstået fortløbende signalskift ved STO klemmen på Hydraulic Module med tidsafstande mindre end eller lig med diskrepantiden (p9650/p9850).

- Der blev fortløbende aktiveret/deaktiveret STO (også som følgereaktion) med tidsafstande mindre end/lig med diskrepantiden (p9650/p9850) på PROFIsafe/TM54F.

1001, 1002: Initialiseringsfejl ændringstimer/kontroltimer.

1950: Modultemperatur uden for det tilladte temperaturområde.

1951: Modultemperatur ikke plausibel.

2000: Status for STO-aktivering på begge overvågningskanaler er ikke ens.

2001: Tilbagemelding fra STO frakobling på begge overvågningskanaler ikke ens. Denne værdi kan også opstå som en følge af andre forstyrrelser.

2002: Status for forsinkelsestimeren SS1 på begge overvågningskanaler ikke ens (timerens status i p9650/p9850).

2003: Status for STO-klemme på begge overvågningskanaler ikke ens.

6000 ... 6999:

Fejl i PROFIsafe-aktiveringen.

Ved disse fejlsværdier overføres Failsafe-aktiveringssignalerne (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne. Er "STOP B efter svigt af PROFIsafe-kommunikation" (p9812) parametriseret, forsinkes overførslen af Failsafe Values.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-meldingen C01611.

Afhjælpning:

Re fejlværdi = 1 ... 5 og 7 ... 999:

- Kontroller parameteren, der er sammenlignet på kryds, og som har medført STOP F.
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader softwaren på Hydraulic Module.
- Opgrader softwaren på Control Unit.

Re fejlværdi = 6:

Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader softwaren på Hydraulic Module.
- Opgrader softwaren på Control Unit.

Re fejlværdi = 1000:

- Kontroller fortrådningsen på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) på Control Unit (kontaktproblemer).
- PROFIsafe: Afhjælp kontaktproblemer/fejl på PROFIBUS-master/PROFINET-controller.
- Kontroller fortrådningsen på de fejlsikre indgange på TM54F (kontaktproblemer).
- Kontroller tolerancetiden F-DI-skift og forstør evt. (p9650/p9850).

Re fejlværdi = 1001, 1002:

Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader softwaren på Hydraulic Module.
- Opgrader softwaren på Control Unit.

Re fejlværdi = 1950:

- Driv modulet i det tilladte område.
- Kontroller modulventilatoren, udskift den pågældende Hydraulic Module.

Re fejlværdi = 1951:

- Driv modulet i det tilladte område.
- Udskift den pågældende Hydraulic Module.

Re fejlværdi = 2000, 2001, 2002, 2003:

- Kontroller tolerancetiden for SGE-skift og forstør evt. værdien (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Kontroller fortrådningsen på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) (kontaktproblemer).
- Kontroller årsagen til STO-valg i r9872. Er SMM-funktionerne aktiverede (p9501 = 1), kan STO-valget være udløst af disse funktioner.
- Udskift den pågældende Hydraulic Module.
- Udfør en diagnose ved andre aktive forstyrrelser og afhjælp årsagen.

OBS:

Når årsagen til fejlen er blevet afhjulpet, og STO er blevet aktiveret/deaktiveret korrekt, kan denne fejl kvitteres.

Re fejlværdi = 6000 ... 6999:

Se meldingsværdiernes beskrivelse ved Safety-melding C01611.

OBS:

CU: Control Unit

ESR: Extended Stop and Retract (udvidet standsning og tilbagetrækning)

HM: Hydraulic Module

SGE: Sikkerhedsrelevant indgang

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230611 <Stedsoplysninger>SI P2: Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på processor 2 har registreret en fejl i datasammenligningen på kryds mellem begge overvågningskanaler og udløst STOP F.

Fejlen F30600 (SI MM: STOP A udløst) udgives som følge af denne fejl efter udløbet af den parametriserede overgangstid (p9858).

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

0: Stopopfordring fra den anden overvågningskanal.

1 ... 999:

Nummeret for parameteren, der er sammenlignet på kryds, som har medført fejlen. Dette nummer vises også i r9895.

1: SI overvågningscyklus (r9780, r9880).

2: SI frigivelse af sikre funktioner (p9601, p9801). Kun de understøttede bits sammenlignes på kryds.

3: SI SGE-skift diskrepantid (p9650, p9850).

4: SI overgangstid STOP F til STOP A (p9658, p9858).

5: SI frigivelse af sikker bremseaktivering (p9602, p9802).

6: SI Motion frigivelse af sikre funktioner (p9501, intern værdi).

7: SI forsinkelsestid for STO ved Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adresse (p9610, p9810).

9: SI afprelningstid for STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10: SI forsinkelsestid for udløsning af STO ved ESR (p9697, p9897).

11: SI Safe Brake adapter modus, BICO-forbindelse (p9621, p9821).

12: SI Safe Brake adapter relæ tilslutningstid (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Safe Brake adapter relæ frakoblingstid (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe telegramvalg (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe bussvigtreaktion (p9612, p9812).

1000: Kontroltimer udløbet.

Inden for tiden på ca. 5 x p9650 blev evt. følgende fastslået:

- Der er forløbende signalkift ved klemme EP på Motor Module med tidsafstande mindre end eller lig med diskrepantiden (p9650/p9850).

- Der blev for ofte aktiveret og deaktiveret STO (også som følgereaktion) på PROFIsafe/TM54F med tidsafstande mindre end eller lig med diskrepantiden (p9650/p9850).

- Der blev fortløbende aktiveret/deaktiveret sikker impulsledning (r9723.9) (også som følgereaktion) med tidsafstande mindre end eller lig med diskrepantiden (p9650/p9850).

1001, 1002: Initialiseringsfejl ændringstimer/kontroltimer.

1950: Modultemperatur uden for det tilladte temperaturområde.

1951: Modultemperatur ikke plausibel.

1952: S120M: Hardware-adgangsfejl

2000: Status for STO-aktivering på begge overvågningskanaler er ikke ens.

2001: Tilbage melding fra STO frakobling på begge overvågningskanaler ikke ens. Denne værdi kan også opstå som en følge af andre forstyrrelser.

2002: Status for forsinkelsestimeren SS1 på begge overvågningskanaler ikke ens (timerens status i p9650/p9850).

2003: Status for STO-klemme på begge overvågningskanaler ikke ens.

6000 ... 6999:

Fejl i PROFIsafe-aktivering.

Ved disse fejlsværdier overføres Failsafe-aktiveringssignalerne (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne er "STOP B parametriseret efter svigt af PROFIsafe-kommunikation" (p9812), forsinkes overførslen af Failsafe Values.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-meldingen C01611.

Afhjælpning:

Re fejlværdi = 1 ... 5 og 7 ... 999:

- Kontroller parameteren, der er sammenlignet på kryds, og som har medført STOP F.
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader softwaren på Motor Module.
- Opgrader softwaren på Control Unit.

Re fejlværdi = 6:

Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader softwaren på Motor Module.
- Opgrader softwaren på Control Unit.

Re fejlværdi = 1000:

- Kontroller fortrådningsen på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) på Control Unit (kontaktproblemer).
- PROFIsafe: Afhjælp kontaktproblemer/fejl på PROFIBUS-master/PROFINET-controller.
- Kontroller fortrådningsen på de fejlsikre indgange på TM54F (kontaktproblemer).
- Kontroller tolerancetiden F-DI-skift og forstør evt. (p9650/p9850).

Re fejlværdi = 1001, 1002:

Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Opgrader softwaren på Motor Module.
- Opgrader softwaren på Control Unit.

Re fejlværdi = 1950:

- Driv modulet i det tilladte område.
- Kontroller modulventilatoren, udskift den pågældende Motor Module.

Re fejlværdi = 1951:

- Driv modulet i det tilladte område.
- Udskift den pågældende Motor Module.

Re fejlværdi = 1952:

- Udskift den pågældende Motor Module.

Re fejlværdi = 2000, 2001, 2002, 2003:

- Kontroller tolerancetiden for SGE-skift og forstør evt. (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Kontroller fortrådningsen på de sikkerhedsrelevante indgange (SGE) (kontaktproblemer).
- Kontroller årsagen til STO-valg i r9872. Er SMM-funktionerne aktiverede (p9501 = 1), kan STO-valget være udløst af disse funktioner.
- Udskift den pågældende Motor Module.
- Udfør en diagnose ved andre aktive forstyrrelser og afhjælp årsagerne.

OBS:

Når årsagen til fejlen er blevet afhjulpet, og STO er blevet aktiveret/deaktiveret korrekt, kan denne fejl kvitteres.

Re fejlværdi = 6000 ... 6999:

Se meldingsværdiernes beskrivelse ved Safety-melding C01611.

OBS:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (impulsfrigivelse)

ESR: Extended Stop and Retract (udvidet standsning og tilbagetrækning)

MM: Motor Module

SGE: Sikkerhedsrelevant indgang

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230620 <Stedsoplysninger>SI P2: Sikkert frakoblet moment aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Funktionen "Sikkert frakoblet moment" (STO) i basisfunktionerne blev valgt på overvågningskanal 2 via indgangsklemmen og er aktiv. OBS: - Denne medfører ingen Safety-stopreaktion. - Denne melding udgives ikke ved STO-valg via de udvidede funktioner.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. OBS: MM: Motor Module SI: Safety Integrated STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230621 <Stedsoplysninger>SI P2: Safe Stop 1 aktiv

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Funktionen "Safe Stop 1" (SS1) blev valgt på overvågningskanal 2 og er aktiv. OBS: - Denne medfører ingen Safety-stopreaktion.
Afhjælpning:	Ingen nødvendig. OBS: MM: Motor Module SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204)

230625 <Stedsoplysninger>SI P2: Fejl i reaktionstid i Safety-data forkert

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på overvågningskanal 2 har registreret en fejl i reaktionstiden i Safety-dataene mellem de to overvågningskanaler og har udløst STOP A. - DRIVE-CLiQ-kommunikationen er forstyrret eller svigter helt. - Der er opstået et time slice-overløb i Safety-softwaren. - Frigivelsen af sikkerhedsfunktionerne på begge overvågningskanaler er ikke konsistent (p9601 = 0, p9801 <> 0). Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Aktiver og deaktiver derefter det sikkert frakoblede moment. - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). - Kontroller, om der er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem begge overvågningskanaler og udfør evt. en diagnose af de opståede fejl. - Deaktiver drevfunktioner, der ikke er nødvendige. - Reducer antallet af drev. - Kontroller EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og fortrådning. - Kontroller sikkerhedsfunktionernes frigivelse ved begge overvågningskanaler og korreger evt. (p9601, p9801). OBS: P2: Processor 2 SI: Safety Integrated

230630 <Stedsoplysninger>SI P2: Fejl i bremseaktivering**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Motor Module (MM) har registreret en fejl i bremsestyringen og udløst STOP A.

- Motorledningen er ikke korrekt afskærmet.

- Defekt i bremsestyrekredsen på Motor Module.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

10:

Fejl under processen "åbn bremse".

- Parameter p1278 forkert indstillet.

- Bremse ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen åbner ved p1278 = 1 og p9602/p9802 = 0 (SBC slået fra).

- Bremseledning har jordslutning.

30:

Fejl under processen "Luk bremse".

- Bremse ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen åbner ved p1278 = 1 og p9602/p9802 = 0 (SBC slået fra).

- Kortslutning i bremseviklingen.

40:

Fejl i tilstanden "bremse lukket".

60, 70:

Fejl i bremsestyringen på Control Unit eller kommunikationsfejl mellem Control Unit og Motor Module (bremsestyring).

81: Safe Brake Adapter: Fejl i tilstanden "Bremse lukket".

82: Safe Brake Adapter: Fejl under processen "Åbn bremse".

83: Safe Brake Adapter: Fejl under processen "Luk bremse".

84, 85:

Safe Brake Adapter:

Fejl i bremsestyringen på Control Unit eller kommunikationsfejl mellem Control Unit og Motor Module (bremsestyring).

90:

Bremse ventileret til serviceformål (X4).

91:

Fejl under processen "åbn bremse".

- Bremse ikke tilsluttet eller ledningsbrud (kontroller, om bremsen åbner ved p1278 = 1 og p9602/p9802 = 0 (SBC slået fra).

Afhjælpning:

- Kontroller parameteren p1278 (med SBC er kun p1278 = 0 tilladt).

- Vælg et sikkert frakoblet moment, og deaktiver det igen.

- Kontroller motorholdebremSENS tilslutning.

- Kontroller motorholdebremSENS funktion.

- Kontroller, om der er forstyrrelser i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Motor Module, og udfør evt. en diagnose for de pågældende forstyrrelser.

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlæggelse (f.eks. motorledningens skærm og bremseårene forbindes med skærmpaden eller motorstikket skrues på huset).

- Udskift det pågældende Motor Module.

Drift med Safe Brake Module eller Safe Brake Adapter:

- Kontroller Safe Brake Modules eller Safe Brake Adapters tilslutning.

- Udskift Safe Brake Module eller Safe Brake Adapter.

Bemærk:

MM. Motor Module

SBC: Safe Brake Control (sikker bremsestyring)

SI: Safety Integrated

230631 <Stedsoplysninger>Bremsstyring: Ekstern ventilering aktiv**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Bremsen er påtrykket spænding og ventileret til monteringen på klemme X4.1.**Afhjælpning:** Fjern evt. spændingsforsyningen på klemme X4.1.

230632 <Stedsoplysninger>SI P2: Stopventil aktivering/tilbage melding forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" på Hydraulic Module (overvågningskanal 2) har registreret en fejl ved aktiveringen/tilbage meldingen fra stopventilen og har udløst STOP A.

Mulige årsager:

- Stopventil ikke korrekt tilsluttet (X272).
- Stopventilens tilbage melding ikke korrekt tilsluttet (X281/X282).
- Stopventilens tilbage melding forkert indstillet (p9626/p9826).
- Stopventil defekt.
- Hydraulic Module defekt.

Fejl værdi (r0949, fortolkes decimalt):

10:

Fejl under processen "åbn stopventil".

30:

Fejl under processen "luk stopventil".

40:

Fejl i tilstanden "stopventil lukket".

60, 70:

Fejl i aktiveringen af stopventilen eller fejl i kommunikationen mellem Control Unit og Hydraulic Module.

81:

Tilbage melding fra stopventilen: Fejl i tilstanden "stopventil lukket".

82:

Tilbage melding fra stopventilen: Fejl under processen "åbn stopventil".

83:

Tilbage melding fra stopventilen: Fejl under processen "luk stopventil".

84:

Tilbage melding fra stopventilen: Fejl i aktiveringen af stopventilen eller fejl i kommunikationen mellem Control Unit og Hydraulic Module.

Afhjælpning:

- Kontroller stopventilens tilslutning (X272).
- Kontroller tilslutningen fra stopventilens tilbage meldinger (X281, X282).
- Kontroller konfigurationen for stopventilens tilbage meldinger (p9626/p9826).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning (f.eks. brug afskærmede ledninger og udlæg en skærm).
- Udskift evt. stopventilen.
- Udskift eventuelt Hydraulic Module.

Se også: p9626, p9826

230640 <Stedsoplysninger>SI P2: Fejl i afbryderkredsen på den anden kanal**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Hydraulic Module har fastslået en fejl i kommunikationen med den overordnede styring eller med TM54F til overførslen af sikkerhedsrelevante informationer. OBS: Denne fejl medfører STOP A, der kan kvitteres. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejl diagnose.
Afhjælpning:	Ved en overordnet styring gælder: - Kontroller PROFIsafe-adressen i den overordnede styring og Hydraulic Module og juster efter behov. - Gem alle parametre (p0977 = 1). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). Udfør følgende trin på TM54F: - Start kopifunktionen til node-identificer (p9700 = 1D hex). - Bekræft hardware-CRC (p9701 = EC hex). - Gem alle parametre (p0977 = 1). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). Ved parallelkobling gælder: - Kontroller PROFIsafe-adressen i begge overvågningskanaler og juster efter behov. - Gem alle parametre (p0977 = 1). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). Generelt gælder: - Opgraden softwaren på Hydraulic Module. OBS: MM: Motor Module SI: Safety Integrated Se også: p9810

230640 <Stedsoplysninger>SI P2: Fejl i afbryderkredsen på den anden kanal

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Motor Module har registreret en fejl i kommunikationen med den overordnede styring eller med TM54F til overførslen af sikkerhedsrelevante informationer, eller kommunikationen mellem de parallelkoblede Motor Modules er defekt. OBS: Denne fejl medfører STOP A, der kan kvitteres. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning: Ved en overordnet styring gælder:

- Kontroller PROFIsafe-adressen i den overordnede styring og Motor Module og juster efter behov.
- Gem alle parametre (p0977 = 1).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Udfør følgende trin på TM54F:

- Start kopifunktionen til node-identificer (p9700 = 1D hex).
- Bekræft hardware-CRC (p9701 = EC hex).
- Gem alle parametre (p0977 = 1).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Ved parallelkobling gælder:

- Kontroller PROFIsafe-adressen i begge overvågningskanaler og juster efter behov.
- Gem alle parametre (p0977 = 1).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Generelt gælder:

- Opgraden softwaren på Motor Module.

OBS:

MM: Motor Module
 SI: Safety Integrated
 Se også: p9810

230649 <Stedsoplysninger>SI P2: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er opstået en intern fejl i Safety Integrated softwaren på overvågningskanal 2.

OBS:

Denne fejl medfører STOP A, der ikke kan kvitteres.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Gentag idrifttagelsen af funktionen Safety Integrated, og udfør POWER ON.
- Opgrader softwaren på Motor Module/Hydraulic Module.
- Kontakt Technical Support.
- Udskift Motor Module/Hydraulic Module.

OBS:

MM: Motor Module
 SI: Safety Integrated

230650 <Stedsoplysninger>SI P2: Godkendelsestest påkrævet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Funktionen "Safety Integrated" på overvågningskanal 2 kræver en godkendelsestest. OBS: Denne fejl medfører STOP A, der kan kvitteres. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimal): 130: Safety-parameter for overvågningskanal 2 foreligger ikke. OBS: Denne fejlsværdi udgives altid første gang Safety Integrated idrifttages. 1000: Den nominelle og den faktiske checksum på overvågningskanal 2 er ikke ens (opstart). - På grund af strømreguleringens (p0115[0]) ændrede samplingstid, blev cyklustiden for Safety Integrated Basic Functions (r9880) tilpasset. - Safety-parameter indstillet offline og indlæst i Control Unit. - Der blev udført en download på SINAMICS, hvis firmware-versioner for overvågningskanal 2 endnu ikke svarer til den seneste versionsstand. Opfordring til frakobling af DRIVE-CLiQ komponenterne A1007 var aktiv efter en download. - Mindst en parameter, der tjekkes med checksummen, er defekt. 2000: Den nominelle og den faktiske checksum på overvågningskanal 2 er ikke ens (idrifttagelsesmodus). - Den nominelle checksum på overvågningskanal 2 er ikke korrekt indføjet (p9899 ulig r9898). 2003: Godkendelsestesten påkrævet på grund af en ændring af Safety-parameteren. 2005: Safety-logbogen har fastslået, at Safety-checksummerne er ændret. Der skal udføres en godkendelsestest. 3003: Der skal udføres en godkendelsestest på grund af ændring i Safety-parameter, der er relateret til hardwaren. 9999: Følgerreaktion fra en anden Safety-fejl, der opstår under opstarten, og som kræver en godkendelsestest.
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 130: - Udfør Safety-idrifttagelse. Re fejlsværdi = 1000: - Kontroller cyklustiden til Safety Integrated Basic Functions (r9880) og tilpas den nominelle checksum (p9899). - Udfør Safety-idrifttagelse på ny. - Aktiver Safety-parametre på det pågældende drev med STARTER (ændr indstillingerne, kopier parametre, aktiver indstillinger). - Sluk og tænd drevapparatet og DRIVE-CLiQ komponenterne. Er A30650 stadig aktiv, kan downloaden igen udføres. - Udskift hukommelseskortet eller Control Unit. Re fejlsværdi = 2000: - Kontroller Safety-parameter på overvågningskanal 2 og tilpas den nominelle checksum (p9899). Re fejlsværdi = 2003, 2005: - Udfør godkendelsestest og opret en godkendelsesprotokol. Fremgangsmåden ved godkendelsestesten samt et eksempel på godkendelsesprotokollen findes i de følgende dokumenter: SINAMICS S120 funktionshåndbog Safety Integrated Re fejlsværdi = 3003: - Udfør funktionskontroller for den ændrede hardware og opret en godkendelsesprotokol. Fremgangsmåden ved godkendelsestesten samt et eksempel på godkendelsesprotokollen findes i de følgende dokumenter: SINAMICS S120 funktionshåndbog Safety Integrated Re fejlsværdi = 9999: - Udfør en diagnose for den anden aktive Safety-fejl. OBS: MM: Motor Module SI: Safety Integrated Se også: p9799, p9899

230651 <Stedsoplysninger>SI P2: Synkronisering med Control Unit mislykkedes**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Den drevintegrerede funktion "Safety Integrated" kræver en synkronisering af Safety-time slices på begge overvågningskanaler. Denne synkronisering mislykkedes. OBS: Denne fejl medfører STOP A, der ikke kan kvitteres. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). - Opgrader softwaren på Motor Module/Hydraulic Module. - Opgrader softwaren på Control Unit. OBS: MM: Motor Module SI: Safety Integrated

230652 <Stedsoplysninger>SI P2: Overvågningstakt ugyldig

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Safety Integrated overvågningstakten kan ikke overholde kommunikationsbetingelserne fra systemet. OBS: Denne fejl medfører STOP A der ikke kan kvitteres. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Opstår fejlen F01652 på samme tid, udføres hjælpen som beskrevet. - Opgrader firmware på Motor Module/Hydraulic Module til en nyere version. OBS: MM: Motor Module P2: Processor 2 SI: Safety Integrated

230655 <Stedsoplysninger>SI P2: Justering af overvågningsfunktioner

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Der er opstået en fejl under justeringen af Safety Integrated overvågningsfunktionerne fra begge overvågningskanaler. Der kan ikke beregnes en fælles blok til de understøttede SI-overvågningsfunktioner. - DRIVE-CLiQ-kommunikation afbrudt eller svinger. - Safety Integrated softwareversioner fra Control Unit og Motor Module/Hydraulic Module ikke kompatible. OBS: Denne fejl medfører STOP A der ikke kan kvitteres. Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal): Kun til siemensintern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). - Opgrader softwaren på Motor Module/Hydraulic Module. - Opgrader softwaren på Control Unit. - Kontroller for EMC-konform opbygning af kontaktskabet og trådføring. OBS: CU: Control Unit MM: Motor Module SI: Safety Integrated

230656 <Stedsoplysninger>SI P2: Parameter for Motor Module forkert**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Ved adgang til Safety Integrated parametrene for overvågningskanal 2 i det permanente lager er der opstået en fejl.

OBS:

Denne fejl medfører STOP A, der kan kvitteres.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

129:

- Safety-parametre for overvågningskanal 2 beskadiget.

- Drev med frigivne sikkerhedsfunktioner evt. kopieret offline med idriftsættelsesværktøjet og projektet er downloadet.

131: Intern softwarefejl i Control Unit.

255: Intern softwarefejl i Motor Modules/Hydraulic Modules.

Afhjælpning: - Udfør ny Safety-idriftsættelse.

- Opgrader softwaren på Control Unit.

- Opgrader softwaren på Motor Module/Hydraulic Module.

- Udskift hukommelseskortet eller Control Unit.

Re fejlsværdi = 129:

- Aktiver Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 95).

- Tilpas PROFIsafe-adressen (p9610).

- Start kopieringsfunktionen til SI-parametre (p9700 = D0 hex).

- Bekræft ændringen af dataene (p9701 = DC hex).

- Afslut Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 0).

- Gem alle parametre (p0977 = 1 eller "Kopier RAM til ROM").

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

OBS:

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

230657 <Stedsoplysninger>SI P2: PROFIsafe telegram nummer ugyldigt**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** POWER ON**Årsag:** PROFIsafe-telegramnummeret, der er indstillet i parameteren p9811, er ikke gyldigt.

Ved frigivet PROFIsafe (p9801.3 = 1) skal et telegramnummer være større end nul i p9811.

OBS:

Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.

Se også: p9611, p60022, r60022

Afhjælpning: Kontroller telegramnummerets indstilling (p9811).

230659 <Stedsoplysninger>SI P2: Skriveordre til parameter afvist**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Skriveordren for en eller flere Safety Integrated parametre på overvågningskanal 2 blev afvist. OBS: Denne fejl medfører ikke en Safety-stopreaktion. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 10: Det blev forsøgt at frigive funktionen STO, selv om denne ikke kan understøttes. 13: Det blev forsøgt at frigive funktionen SS1 selv om denne ikke kan understøttes. 14: Det blev forsøgt at frigive den sikre bevægelsesovervågning med den overordnede styring, selv om denne ikke kan understøttes. 15: Det blev forsøgt at frigive de drevintegrerede bevægelsesovervågninger, selv om disse ikke kan understøttes. 16: Det blev forsøgt at frigive PROFIsafe-kommunikationen, selv om denne ikke kan understøttes eller den anvendte version af PROFIsafe-driveren på begge overvågningskanaler er ikke ens. 18: Det blev forsøgt at frigive funktionen PROFIsafe for Basic Functions, selv om denne ikke kan understøttes. 19: Det blev forsøgt at frigive impulsledningens forsinkelse på ESR, selv om denne ikke kan understøttes. 27: Det blev forsøgt at aktivere Basic Functions med aktivering via TM54F, selv om disse ikke understøttes. 29: Det blev forsøgt at parametre fejlreaktionen for PROFIsafe-svigt på STOP B, selvom dette ikke kan understøttes. 33: Sikre funktioner uden aktivering understøttes ikke (p9601.5, p9801.5) selv om dette ikke kan understøttes. Se også: r9771, r9871
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 10, 13, 14, 15, 16, 18, 19: - Kontroller, om der foreligger fejl i Safety-funktionsjusteringen mellem begge overvågningskanaler (F01655, F30655) og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl. - Anvend en Hydraulic Module, som understøtter den ønskede funktion. - Opgrader softwaren på Hydraulic Module. - Opgrader softwaren på Control Unit. Re fejlsværdi = 29: - Kontroller om p9612 og p9812 er sat, og korriger evt. indstillingerne. - Isæt Hydraulic Module, der understøtter den ønskede funktion. - Opgrader Hydraulic Modules-softwaren. - Opgrader Control Unit-softwaren. OBS: SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (svarer stop kategori 1 iht. EN60204) STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230659 <Stedsoplysninger>SI P2: Skriveordre til parameter afvist

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Skriveordren for en eller flere Safety Integrated parametre på overvågningskanal 2 blev afvist. OBS: Denne fejl medfører ikke en Safety-stopreaktion. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 10: Det blev forsøgt at frigive funktionen STO, selv om denne ikke kan understøttes. 11: Det blev forsøgt at frigive funktionen SBC selv om denne ikke kan understøttes. 13: Det blev forsøgt at frigive funktionen SS1 selv om denne ikke kan understøttes. 14: Det blev forsøgt at frigive den sikre bevægelsesovervågning med den overordnede styring, selv om denne ikke kan understøttes. 15: Det blev forsøgt at frigive de drevintegrerede bevægelsesovervågninger, selv om disse ikke kan understøttes. 16: Det blev forsøgt at frigive PROFIsafe-kommunikationen, selv om denne ikke kan understøttes eller den anvendte version af PROFIsafe-driveren på begge overvågningskanaler er ikke ens. 18: Det blev forsøgt at frigive funktionen PROFIsafe for Basic Functions, selv om denne ikke kan understøttes. 19: Det blev forsøgt at frigive impulsledningens forsinkelse på ESR, selv om denne ikke kan understøttes. 27: Det blev forsøgt at aktivere Basic Functions med aktivering via TM54F, selv om disse ikke understøttes. 28: Der blev forsøgt at frigive funktionen "STO via klemmerne på Power Module", selv om denne ikke kan understøttes. 29: Der blev forsøgt at parametere stopreaktionen for PROFIsafe-svigt på STOP B, selv om dette ikke understøttes. Se også: r9771, r9871
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19, 27: - Kontroller, om der foreligger fejl i Safety-funktionsjusteringen mellem begge overvågningskanaler (F01655, F30655) og udfør evt. en diagnose for de pågældende fejl. - Anvend en Motor Module, som understøtter den ønskede funktion. - Opgrader softwaren på Motor Module. - Opgrader softwaren på Control Unit. Re fejlsværdi = 28: - Brug effektdele med egenskab "STO via klemmer på Motor Module". Re fejlsværdi = 29: - Anvend Motor Module, der understøtter den ønskede funktion. - Opgrader motor Modules-software. - Opgrader Control Units-software. - Parametrer eventuelt stopreaktionen for PQROFIsafe svigt på STOP A (p9612 = p9812 = 0). OBS: CU: Control Unit ESR: Extended Stop and Retract (udvidet standsning og tilbagetrækning) MM: Motor Module SBC: Safe Brake Control (sikker bremseaktivering) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (svarer til stop kategori 1 iht. EN60204) STO: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) / SH: Safe standstill (sikkert stop)

230664 <Stedsoplysninger>Fejl i opstartsfasen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der er opstået en fejl i opstartsfasen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (tænd/sluk).
- Opgrader firmware til nyere version.
- Kontakt Technical Support.

230665 <Stedsoplysninger>SI P2: Systemet er defekt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der blev registreret en defekt i systemet før sidste eller faktiske opstart. Der blev muligvis udført en ny opstart (reset).

Fejl-værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

2 hex:

- Parametrene p9500 og p9300 er ikke lige (hvis Safety-melding C30711 vises samtidigt).

200000 hex, 400000 hex:

- Fejl i aktuel opstart/drift.

- Yderligere værdier:

- Defekt i aktuel opstart/drift.

Afhjælpning: - Udfør en POWER (sluk/tænd).

- Opgrader firmwareden til en nyere version.

- Kontakt Technical Support.

Re fejl-værdi = 2:

- Kontroller, om parameter p9500 og p9300 er ens (hvis Safety-meldingen C30711 vises samtidig).

Re fejl-værdi = 400000 hex:

- Kontroller, om Control Unit er forbundet med Power Module.

230666 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Statisk 1-signal på F-DI for sikker kvittering**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Der er påtrykt et logisk 1-signal i F-DI, der er parametret i p10106, i mere end 10 sekunder.

Blev der ikke udført en kvittering på F-DI for sikker kvittering, skal der statisk påtrykkes et logisk 0-signal. Hermed undgås en utilsigtet sikker kvittering (eller signalet "Internal Event Acknowledge"), når der opstår et trådbrud, eller én af de to digitale indgange preller.

Afhjælpning: Programmer den fejlsikre digitale indgang (F-DI) til et logisk 0-signal (p10106).

OBS:

F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikker digital indgang)

230672 <Stedsoplysninger>SI P2: Control Unit software inkompatibel**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Den foreliggende Control Unit software understøtter ikke den drevbaserede bevægelsesovervågning.

OBS:

Denne fejl medfører STOP A der ikke kan kvitteres.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejl-diagnose.

Afhjælpning: - Kontroller, om der er fejl i Safety-funktionsjusteringen mellem begge overvågningskanaler (F01655, F30655) og udfør eventuelt en diagnose af de pågældende fejl.

- Anvend Control Unit, som understøtter en sikker bevægelsesovervågning.

- Opgrader software på Control Unit.

OBS:

SI: Safety Integrated

230674	<Stedsoplysninger>SI Motion P2: Safety-funktion understøttes ikke af PROFIsafe-telegrammet
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Den overvågningsfunktion, der er frigivet i p9301 og p9801 understøttes ikke af det aktuelt indstillede PROFIsafe-telegram (p9811). OBS: Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion. Fejl-værdi (r0949, fortolkes bitvist): Bit 18 = 1: SS2E via PROFIsafe understøttes ikke (p9301.18). Bit 24 = 1: Overførsel SLS-grænseværdi via PROFIsafe understøttes ikke (p9301.24). Bit 25 = 1: Overførsel Sikker Position (SP) via PROFIsafe understøttes ikke (p9301.25). Bit 26 = 1: Geartrinskit via PROFIsafe understøttes ikke (p9301.26). Bit 28 = 1: SCA via PROFIsafe understøttes ikke (p9301.28).
Afhjælpning:	- Fravælg den pågældende overvågningsfunktion (p9301, p9801). - Indstil det passende PROFIsafe-telegram (p9811). OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) SP: Safe Position (sikker position) SS2E: Safe Stop 2 External (sikker stop 2 med eksternt stop, eksternt STOP D)
230680	<Stedsoplysninger>SI Motion P2: Checksumfejl for sikre overvågninger
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den faktiske checksum der er udregnet af Motor Module/Hydraulic Module og indføjet i r9398 over de sikkerhedsrelevante parameter svarer ikke til den nominelle checksum der er gemt med den sidste maskinaccept i p9399. Sikkerhedsrelevante parameter er ændrede, eller der foreligger en fejl. OBS: Denne fejl medfører STOP A der ikke kan kvitteres. Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimal): 0: Checksumfejl ved SI-parameter for bevægelsesovervågning. 1: Checksumfejl ved SI-parameter for faktiske værdier.
Afhjælpning:	- Kontroller de sikkerhedsrelevante parametre, og ret eventuelt til. - Sæt nom. checksum til faktisk checksum. - Udfør funktionen "Kopier RAM til ROM". - Udfør POWER ON, hvis Safety-parametre, der kræver POWER ON, er ændret. - Udfør godkendelsestest.
230681	<Stedsoplysninger>SI Motion P1: Parameterværdi forkert
Meddelelsesværdi:	Parameter: %1, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828

Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Parameteren kan ikke parametres med denne værdi. OBS: Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion. Fejl værdi (r0949, fortolkes decimalt): yyyyxxx dez: yyyy = ekstra information, xxxx = parameter yyyy = 0: Der er ingen yderligere informationer. xxxx = 9301: Funktionens frigivelse "n < nx hysteres og filtrering" (p9301.16) er ikke tilladt sammen med funktionen "Udvidede funktioner uden valg" (p9801.5). xxxx = 9301 og yyyy = 8: Referencering via SCC (p9301.27 = 1) er frigivet uden frigivelse af absolutte bevægelsesovervågningsfunktioner (p9301.1 eller p9301.2). xxxx = 9301 og yyyy = 11: Sikker funktion SS2E (p9301.18 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe. xxxx = 9301 und yyyy = 14: "Synkron Sikker Position via PROFIsafe" er frigivet (p9301.29 = 1) uden frigivelse af "Sikker position via PROFIsafe" (p9301.25). xxxx = 9301 und yyyy = 17: "Synkron Sikker Position via PROFIsafe" er frigivet (p9301.29 = 1) og "Safety uden encoder" er frigivet (p9306). xxxx = 9301 og yyyy = 19: SLA (p9301.20 = 1) er frigivet med registrering af faktiske værdier uden encoder (p9306 lig med 1 eller 3). xxxx = 9301 og yyyy = 20: SLA (p9301.20 = 1) er frigivet med et 2-encodersystem (p9326 ulig 1). xxxx = 9801 og yyyy = 12: SCA (p9301.28 = 1) er frigivet uden frigivelse fra PROFIsafe. xxxx = 9334 oder 9335: Grænseværdierne for SLP er beløbsmæssigt indstillet for stort: xxxx= 9378: SLA er frigivet (p9301.20 = 1). Accelerationsgrænsen er for lille (p9378). Accelerationsopløsning er ikke længere tilstrækkelig (r9790) (minimal grænse er det 3-dobbelt af accelerationsopløsningen). xxxx = 9801 og yyyy = 1: Er drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) og udvidede funktioner uden aktivering (p9801.5 = 1) frigivet, så er PROFIsafe (p9801.3 = 1) ikke mulig. xxxx = 9801 og yyyy = 2: Udvidede funktioner uden aktivering (p9801.5 = 1) er frigivet uden frigivelse af drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2). xxxx = 9801 og yyyy = 5: Overførsel af SLS-grænseværdien via PROFIsafe (p9301.24) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe. xxxx = 9801 og yyyy = 6: Overførslen af den sikre position via PROFIsafe (p9301.25) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe. xxxx = 9801 og yyyy = 7: Det sikre skift i geartrinnene (p9301.26 = 1) er frigivet uden frigivelse fra PROFIsafe. xxxx = 9801 und yyyy = 18: SLA (p9301.20 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe

Afhjælpning: - Korriger parameterværdien (evt. også på den anden overvågningskanal, p9601).
Bemærk:
Ved forskellige værdier i begge overvågningskanaler startes kopifunktioner for SI-parametre på drevet (p9700 = 57 hex)
Re xxxx = 9301:
- Korriger parametre p9501.16 og p9301.16, eller deaktiver de udvidede funktioner uden valg (p9801.5).
Re xxxx = 9301 og yyyy = 14:
Spær funktionen "Synkron sikker position via PROFIsafe" (p9301.29 = 0) eller frigiv "Sikker position via PROFIsafe" (p9301.25)
Re xxxx = 9301 og yyyy = 17:
Spær funktion "Synkron sikker position via PROFIsafe" (p9301.29 = 0) eller indstil "Safety med encoder (p9306).
Re xxxx = 9301 og yyyy = 19:
Spær SLA (p9301.20) eller aktiver registrering af faktiske værdier med encoder (p9306 er lige med 0 eller 2)
Re xxxx = 9301 og yyyy = 20:
Spær SLA (p9301.20) eller aktiver en-encoder-systemet (p9326 er lig med 1).
Re xxxx = 9501 og yyyy = 8:
Spær referencering via SCC (p9501.27 = 1) eller frigiv en absolut bevægelsesovervågningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).
Re xxxx = 9501 og yyyy = 11: Spær SS2E (p9501.18) eller frigiv PROFIsafe.
Re xxxx = 9501 og yyyy = 12: Spær SCA (p9501.28) eller frigiv PROFIsafe
Re xxxx = 9317:
Derudover skal p9316.0 kontrolleres.
Re xxxx = 9334 eller 9335:
Reducer grænseværdierne for SLP i summen.
Re xxx 9378:
Bemærk oplysningerne i r9790.
Re xxxx = 9801:
yyyy = 1:
Frigiv kun drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) og udvidede funktioner uden valg (p9801.5 = 1) eller kun PROFIsafe (p9801.3 = 1).
yyyy = 2:
Frigiv drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1).
yyyy = 5:
Frigiv også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) til overførslen af SLS-grænseværdien via PROFIsafe (p9301.24 = 1).
yyyy = 6:
Frigiv også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) til den sikre position via PROFIsafe (p9301.25 = 1).
yyyy = 7:
Til et sikkert skift i geartrinene (p9301.26 = 1) er også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) frigivet.
yyyy = 18:
Til et sikkert begrænset accelerationsovervågning (p9301.20 = 1) skal også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) frigives.

230681 <Stedsoplysninger>SI Motion P1: Parameterværdi forkert

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, ekstra information: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Parameteren kan ikke parametreses med denne værdi.

OBS:

Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt:

yyyyxxx dez: yyyy = ekstra information, xxxx = parameter

yyyy = 0:

Der er ingen yderligere informationer.

xxxx = 9301:

Funktionens frigivelse "n < nx hysteres og filtrering" (p9301.16) er ikke tilladt sammen med funktionen "Udvidede funktioner uden valg" (p9801.5).

xxxx = 9301 og yyyy = 8:

Referencering via SCC (p9301.27 = 1) er frigivet uden frigivelse af absolutte bevægelsesovervågningsfunktioner (p9301.1 eller p9301.2).

xxxx = 9301 og yyyy = 14:

"Synkron sikker position via PROFIsafe" er frigivet (p9301.29 = 1) uden frigivelse af "Sikker position via PROFIsafe" (p9301.25).

xxxx = 9301 und yyyy = 17:

"Synkron sikker position via PROFIsafe" er frigivet (p9301.29 = 1) og "Safety uden encoder" er frigivet (p9306).

xxxx = 9301 und yyyy = 19:

SLA (p9301.20 = 1) er frigivet med registrering af faktiske værdier uden encoder og "Safety uden encoder" er frigivet (p9306) (lig med 1 eller 3).

xxxx = 9301 und yyyy = 20:

SLA (p9301.20 = 1) er frigivet med et 2-encoder-system (p9326 ulig med 1).

xxxx = 9334 eller 9335:

Grænseværdierne fra SLP er beløbsmæssigt indstillet for stort.

xxxx = 9347:

Hysteresetolerancen er ugyldig.

xxxx = 9378

SLA er frigivet (p9301.20 = 1). Accelerationsgrænsen er for lilleEr d(p9378). Accelerationsopløsningen er ikke længere tilstrækkelig (r9790). Minimalgrænsen er det 3-dobbelte af accelerationsopløsningen.

xxxx = 9385

Ved Safety uden encoder og synkronmotor skal p9385 = 4 være indstillet.

xxxx = 9801 und yyyy = 1:

Er der frigivet drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) samt udvidede funktioner uden valg (p9801.5 = 1), er PROFIsafe (p9801.3 = 1) ikke mulig.

xxxx = 9801 og yyyy = 2:

Der er frigivet udvidede funktioner uden valg (p9801.5 = 1), uden frigivelse af drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2).

xxxx = 9801 og yyyy = 3:

Onboard F-DI er frigivet uden frigivelse af drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2).

xxxx = 9801 og yyyy = 5:

Overførslen af SLS-grænseværdien vis PROFIsafe (p9301.24) er frigivet uden PROFIsafe frigivelse.

xxxx = 9801 og yyyy = 6:

Overførslen af den sikre position via PROFIsafe (p9301.25) er frigivet uden PROFIsafe frigivelse.

xxxx = 9801 og yyyy = 7:

Et sikkert skift i geartrinene (p9301.26 = 1) er frigivet uden frigivelse fra PROFIsafe.

xxxx = 9801 und yyyy = 11:

SS2E (p9301.18 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

xxxx = 9801 und yyyy = 12:

SCA (p9301.28 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe

xxxx = 9801 und yyyy = 18:

SLA (p9301.20 = 1) er frigivet uden frigivelse af PROFIsafe.

Afhjælpning: - Korriger parameterværdien (evt. også på den anden overvågningskanal, p9601).
Bemærk:
Ved forskellige værdier i begge overvågningskanaler startes kopifunktioner for SI-parametre på drevet (p9700 = 57 hex)
Re xxxx = 9301:
- Korriger parametrene p9501.16 og p9301.16, eller deaktiver de udvidede funktioner uden valg (p9801.5).
Re xxxx = 9301 og yyyy = 14:
Spær funktionen "Synkron sikker position via PROFIsafe (p9301.29 = 0) eller frigiv "Sikker position via PROFIsafe" (p9301.25).
Re xxxx = 9301 og yyyy = 17:
Spær funktion "Synkron sikker position via PROFIsafe" (p9301.29 = 0 eller indstil "Safety med encoder" (p9306).
Re xxxx = 9301 og yyyy = 19:
Spær SLA (p9301.20) eller tænd for registrering af faktiske værdier med encoder (p9306 lig 0 eller 2).
Re xxxx = 9301 og yyyy = 20:
Spær SLA (p9301.20) eller tænd for en-encoder-system (p9326 lig 5).
Re xxxx = 9501 og yyyy = 8:
Spær referencering via SCC (p9501.27 = 1) eller frigiv en absolut bevægelsesovervågningsfunktioner (p9501.1 eller p9501.2).
Re xxxx = 9317:
Desuden skal p9316.0 kontrolleres.
Re xxxx = 9334 eller 9335:
Grænseværdier fra SLP skal reduceres.
Re xxxx = 9347:
Ved frigivet hysteresefiltrering (p9301.16 = 1) gælder:
- Frigiv parametre p9346 og p9347 i henhold til følgende regel: $p9347 \leq 0.75 \times p9346$.
- Ved en frigivet synkronisering af faktiske værdier (p9301.3 = 1) skal desuden disse regel overholdes: $p9347 \geq p9349yyyy = 6$:
Re xxxx = 9378:
- Bemærk oplysninger i r9790.
Re xxxx 9801:
yyyy = 1:
Frigiv også PROFIsafe (p9801.2 = 1) og drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) til den sikre position via PROFIsafe (p9801.5 = 1) eller kun PROFIsafe (p9801.3 = 1).
yyyy = 2, 3:
Frigiv de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1).
yyyy = 5:
For overførslen af SLS-grænseværdien via PROFIsafe (p9301.24 = 1) skal også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) frigives.
yyyy = 6:
For den Sikre position via PROFIsafe (p9301.25 = 1) skal også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) frigives.
yyyy = 7:
Til et sikkert skift i geartrinene (p9301.26 = 1) er også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) frigivet.
yyy = 18:
For en sikkert begrænset accelerationsovervågning (p9301.20 = 1) skal også PROFIsafe (p9801.3 = 1) og de drevintegrerede bevægelsesovervågninger (p9801.2 = 1) frigives.

230682 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Overvågningsfunktion ikke understøttet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Overvågningsfunktionen, der er frigivet i p9301, p9501, p9601 eller p9801 understøttes ikke af denne firmware-version. OBS: Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): 2: Overvågningsfunktion SCA ikke understøttet (p9301.7 og p9301.8 ... 15). 3: Overvågningsfunktion SLS-override ikke understøttet (p9301.5). 6: Frigivelse aktuel værdisynkronisering ikke understøttet (p9301.3). 9: Overvågningsfunktion ikke understøttet af firmware eller frigivelsesbit ikke anvendt. 12: Driften af sikre funktioner med en overordnet styring (f.eks. SINUMERIK) understøttes ikke af denne Control Unit. 14: Overvågningsfunktionen SLA og ncSI understøttes ikke. 30: Firmwareversionen for Motor Module er ældre end versionen på Control Unit. 50: Forkortelse af skiftetider ved SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) understøttes ikke. 53: Funktionen SS2E understøttes ikke (p9306 = 18). 54: Funktionen SCA understøttes ikke (p9301.28). 57: Funktionen "Synkron overførsel sikker position" understøttes ikke (p9301.29). 58: Funktionen "Sikkert begrænset acceleration" (SLA) understøttes ikke (p9301.20.)
Afhjælpning:	- Deaktiver den pågældende overvågningsfunktion (p9301, p9501, p9601, p9801). - Opgrader firmwaren på Hydraulic Module. OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cams (sikker software-knaster) SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (sikker begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikker reduceret hastighed) SS2E: Safety Stop 2 external (eksternt STOP D) Se også: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Overvågningsfunktion ikke understøttet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Overvågningsfunktionen, der er frigivet i p9301, p9501, p9601, p9801, p9306, p9506, p9307 eller p9507, understøttes ikke af denne firmware-version. OBS: Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Overvågningsfunktion SLP ikke understøttet (p9301.1). 2: Overvågningsfunktion SCA ikke understøttet (p9301.7 og p9301.8 ... 15). 3: Overvågningsfunktion SLS-override ikke understøttet (p9301.5). 4: Overvågningsfunktion ekstern ESR-aktivering ikke understøttet (p9301.4). 5: Overvågningsfunktion F-DI i PROFIsafe ikke understøttet (p9301.30). 6: Frigivelse aktuel værdisynkronisering ikke understøttet (p9301.3). 9: Overvågningsfunktion ikke understøttet af firmware eller frigivelsesbit ikke anvendt. 12: Driften af sikre funktioner med en overordnet styring (f.eks. SINUMERIK) understøttes ikke af denne Control Unit. 14: Overvågningsfunktion SLA og ncSI understøttes ikke. 24: Overvågningsfunktion SDI understøttes ikke. 26: Hysteres og filtrering af overvågningsfunktion SSM encoderløs understøttes ikke (p9301.16). 27: Onboard FA-DI og F-Do understøttes ikke af denne hardware. 30: Firmwareversionen for Motor Module er ældre end versionen på Control Unit. 33: Sikre funktioner uden valg ikke understøttet (p9601.5, p9801.5). 34: Sikker position via PROFIsafe understøttes ikke af dette modul. 36: Funktionen "SS1E" understøttes ikke. 39: Sikkert gearskifte understøttes ikke af dette modul eller SW-versionen på CU/MM (p9501.26). 44: Referencering via Safety Control Channel understøttes ikke af dette modul eller af denne SW-version (p9501.27). 45: Deaktivering af SOS/SLS under eksternt STOP A understøttes ikke (p9301.23). 50: Forkortelse af skiftetider ved SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) understøttes ikke. 52: Funktion "SBR med encoder" understøttes ikke (p9306 = 2) 53: Funktion SS2E understøttes ikke (p9301.18) 54: Funktion SCA understøttes ikke (p9301.28). 57: Funktion "Synkron overførsel sikker position via PROFIsafe" understøttes ikke (p9301.29) 58: Funktion "SLA" understøttes ikke (p9301.20).
Afhjælpning:	- Deaktiver den pågældende overvågningsfunktion (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507, p9506, p9306). - Opgrader firmware i Motor Module. OBS: ESR: Extended Stop and Retract (udvidet standsning og tilbagetrækning) F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikret digital indgang) SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremserampeovervågning) SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cams (sikre software knaster) SDI: Safe Direction (sikker bevægelsesretning) SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (sikkert begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikker software-endestop) SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed) SP: Safe Position (sikker position) SS1E: Safe Stop 1 External (sikkert stop 1 med eksternt stop) SS2E: Safe Stop 2 External (sikkert stop 2 med eksternt stop, eksternt STOP D) Se også: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: SOS/SLS-frigivelse mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: I p9301 er den sikre grundfunktion "SOS/SLS" ikke frigivet, selv om andre sikre overvågninger er frigivet.
OBS:
Denne melding fører ikke til Safety-stopreaktioner.

Afhjælpning: Frigiv funktionen "SOS/SLS" (p9301.0) og udfør POWER ON.
OBS:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikkert reduceret hastighed)
SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftstop)
Se også: p9301

230684 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Sikker begrænset position grænseværdier ombyttet

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: For funktionen "Sikkert begrænset position" (SLP) står der i p9334 en ringere værdi end i p9335.
OBS:
Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion.
Fejl-værdi (r0949, fortolk decimal):
1: Grænseværdier SLP1 forbyttet.
2: Grænseværdier SLP2 forbyttet.
Se også: p9334, p9335

Afhjælpning: Korriger øvre og nedre grænseværdier (p9334, p9335).
- Udfør POWER ON (sluk/tænd).
OBS:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (sikkert begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikker software-grænseafbryder)

230685 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Sikker begrænset hastighed grænseværdi for stor

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Grænseværdien for funktionen "Sikker begrænset hastighed" (SLS) er større end hastigheden, som svarer til en encodergrænsefrekvens på 500 kHz.
OBS:
Denne melding fører ikke til Safety-stopreaktioner.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Maksimal tilladt hastighed.

Afhjælpning: Korriger grænseværdier for SLS og udfør POWER ON.
OBS:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (sikker begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikker reduceret hastighed)
Se også: p9331

230686 <Stedsoplysninger>SI Motion: Parametrering knastposition ugyldig

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2

Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Mindst en frigivet "Sikker knast" (SCA) er i p9336 eller p9337 parameteret for tæt på toleranceområdet omkring modulpositionen: - En knasts minus-positions-værdi skal være større end den nederste modulogrænse + knasttolerancen (p9340) + positionstolerancen (p9342). - En knasts plus-positions-værdi skal være mindre end den øverste modulogrænse - knasttolerance (p9340) - positionstolerance (p9342). - Ved parameteret moduloposition (p9305 > 0) er den nederste modulogrænse = 0, den øverste modulogrænse = p9305. - Knastlængden på knast x = p9336[x] - p9337[x] er mindre end knasttolerance + positionstolerance (= p9340 + p9342). Dermed gælder også, at minus-positions-værdien for knasterne skal være mindre end plus-positions-værdien. OBS: Denne fejl medfører ingen Safety-stopreaktion Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): Nummer på "Sikker knast" med ugyldig position. Se også: p9501
Afhjælpning:	Korriger knastposition, og udfør POWER ON. OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) SI: Safety Integrated Se også: p9536, p9537

230688 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Aktual værdisynkronisering ikke gyldig

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	- Frigivelsen af synkronisering af faktisk værdi er ikke tilladt ved et 1-giver-system. - En samtidig frigivelse af aktual værdisynkronisering og en overvågningsfunktion med absolutreference (SCA/SLP) er ikke tilladt. - En samtidig frigivelse af aktual værdisynkronisering og en sikker position via PROFIsafe er ikke tilladt. OBS: Denne fejl medfører en ikke-kvitterbar STOP A.
Afhjælpning:	- Deaktiver enten funktionen "Synkronisering af faktiske værdier" eller indstil 2-encoder-systemet. - Deaktiver enten funktionen "Synkronisering af faktiske værdier" eller overvågningsfunktionen med absolutreference (SCA/SLP), og udfør POWER ON. - Deaktiver enten funktionen "Synkronisering af faktiske værdier", eller frigiv ikke "sikker position via PROFIsafe". OBS: SCA: Safe Cam (sikker knast) / SN: Safe software cams (sikker software-knast) SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (sikkert begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikker software-grænseafbryder) SP: Safe position (sikker position) Se også: p9501, p9526

230692 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Parameter-værdi encoderløs ikke tilladt

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Parameteren kan ikke parametres med værdien, når bevægelsesovervågningerne parametres uden encoder i p9306. OBS: Denne melding medfører ikke en Safety-stopreaktion. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer med forkert værdi. Se også: p9301
Afhjælpning:	- Ret det parameter, der er angivet i fejlværdien. - Deaktiver eventuelt bevægelsesovervågningsfunktioner uden encoder (p9306). Se også: p9301, p9501

230693 <Stedsoplysninger>SI P2: Safety-parametrering ændret Varmstart/POWER ON nødvendig

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er ændret Safety-parametre, der først bliver aktiveret efter enb varmstart eller POWER ON. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Parameternummer på Safety-parametre, der gør en ændring af varmstart eller POWER ON nødvendig.
Afhjælpning:	- Udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). OBS: Før godkendelsestesten udføres, skal der udføres en POWER ON for alle komponenter.

230700 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: STOP A udløst

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Drevet standses med STOP A (STO via Safety-frakoblingsstien i Control Unit). Mulige årsager: - Stopkrav fra Control Unit. - STO ikke aktiv efter parametretid (p9357) efter teststopvalg. - Følgerreaktion fra melding C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR grænse overskredet". - Følgerreaktion fra melding C30714 "SI Motion MM: Sikkert begrænset hastighed overskredet". - Følgerreaktion fra melding C30701 "SI Motion MM: STOP B udløst". - Følgerreaktion fra melding C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet". - Følgerreaktion fra melding C30716 "SI Motion MM: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

- Afhjælpning:**
- Afhjælp årsagen til fejlen på Control Unit.
 - Kontroller værdien i p9357, forstør evt. værdien.
 - Kontroller frakoblingsstien i Control Unit (kontroller DRIVE-CLiQ-kommunikationen).
 - Udfør en diagnose af den aktive melding C30706.
 - Udfør en diagnose af den aktive melding C30714.
 - Udfør en diagnose af den aktive melding C30701.
 - Udfør en diagnose af den aktive melding C30715.
 - Udfør en diagnose af den aktive melding C30716.
 - Udskift Motor Module, Power Module eller Hydraulic Module.
 - Udskift Control Unit.

Denne melding kan uden Power ON kvitteres på følgende måde (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).

PROFI-safe.

Maskinens panel.

OBS:

SAM: Safe Acceleration Monitor (sikker overvågning for acceleration)

SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremserampeovervågning)

SI: Safety Integrated

230701 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: STOP B udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP B (nedbremsning ved FRA3-rampen).

På grund af denne fejl udgives meldingen C30700 "SI Motion MM: STOP A udløst" efter tidens udløb, der er parametret i p9356, eller efter en underskridelse af den omdrejningstaltærskel, der er angivet med p9360.

Mulige årsager:

- Stopkrav fra Control Unit.
- Følgereaktion fra meldingen C30714 "SI Motion MM: Sikker begrænset hastighed overskredet".
- Følgereaktion fra meldingen C30711 "SI Motion MM: Defekt i en overvågningskanal".
- Følgereaktion fra meldingen C30707 "SI Motion MM: Tolerance for sikkert stop overskredet".
- Følgereaktion fra meldingen C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Følgereaktion fra meldingen C30716 "SI Motion MM: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

- Afhjælpning:**
- Afhjælp årsagen til fejlen på Control Unit.
 - Udfør diagnosen for den aktive melding C30714.
 - Udfør diagnosen for den aktive melding C30711.
 - Udfør diagnosen for den aktive melding C30707.
 - Udfør diagnosen for den aktive melding C30715.
 - Udfør diagnosen for den aktive melding C30716.

Denne melding kan kvitteres uden Power ON kvitteres på følgende måde (sikker kvittering):

Terminal Module 54F (TM54F).

- Onboard F-DI (kun CU310-2):

- PROFIsafe.

- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

230706 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: SAM/SBR grænse overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	HLA_828
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Bevægelsesovervågningsfunktioner med encoder (p9306 = 0): - Når STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) er startet op, overskrider hastigheden den indstillede tolerance. Drevet standses af meldingen C30700 "SI Motion MM: STOP A udløst".
Afhjælpning:	Kontroller bremsens funktion, tilpas eventuelt parametringen af funktionen "SAM" eller "SBR". Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering): - Terminal Module 54F (TM54F). - Onboard F-DI (kun CU310-2). - PROFIsafe. - Maskinens panel. OBS: SAM: Safe Acceleration Monitor (sikker overvågning for acceleration) SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremsekurveovervågning) SI: Safety Integrated Se også: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230706	<Stedsoplysninger>SI Motion P2: SAM/SBR grænse overskredet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Bevægelsesovervågningsfunktioner med encoder (p9306 = 0) eller encoderløs med indstillet overvågning for acceleration (SAM, p9306 = 3). - Efter at STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) er indledt, har hastigheden overskredet den indstillede tolerance. Bevægelsesovervågningsfunktioner uden encoder med indstillet bremserampeovervågning (SBR, p9306 = 1): - Efter at STOP B (SS1) er indledt eller SLS er skiftet til en lavere hastighed, har hastigheden overskredet den indstillede tolerance. Drevet standses via meldingen C30700 "SI Motion MM: STOP A udløst".
Afhjælpning:	Kontroller bremsens funktion, tilpas eventuelt parametringen af funktionen "SAM" eller "SBR". Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering): - Terminal Module 54F (TM54F). - Onboard F-DI (kun CU310-2). - PROFIsafe. - Maskinens panel. OBS: SAM: Safe Acceleration Monitor (sikker overvågning for acceleration) SBR: Safe Brake Ramp (sikker bremsekurveovervågning) SI: Safety Integrated Se også: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707	<Stedsoplysninger>SI Motion P2: Tolerance for sikker driftstop overskredet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Den faktiske position har fjernet sig fra den nominelle position med mere end stilstandstolerancen. Drevet standses af meldingen C30701 "SI Motion MM: STOP B udløst".

Afhjælpning:

- Kontroller om der foreligger yderligere Safety-fejl, og udfør eventuelt diagnosen ved de pågældende fejl.
- Kontroller om stilstandstiderne passer til aksens nøjagtighed og regeldynamik.

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

Se også: p9530

230708 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: STOP C udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: STOP2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP C (nedbremsning ved FRA3-rampen).
Efter forløbet af det parametrede tidstrin aktiveres "Sikker driftstop" (SOS).
Mulige årsager:

- Stopforespørgsel fra overordnet styring.
- Meldingens følgereaktion C30714 "SI Motion MM: Sikker begrænset hastighed overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Meldingens følgereaktion C30716 "SI Motion MM: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Se også: p9552

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på styringen.
- Udfør diagnose ved foreliggende melding C30714, C30715, C30716.

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

230709 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: STOP D udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP D (nedbremsning på banen).
Efter forløbet af det parametrede tidstrin aktiveres "Sikker driftstop" (SOS).
Mulige årsager:

- Stopforespørgsel fra Control Unit.
- Meldingens følgereaktion C30714 "SI Motion MM: Sikker begrænset hastighed overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Meldingens følgereaktion C30716 "SI Motion MM: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Se også: p9353, p9553

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på styringen.
- Udfør diagnose ved foreliggende melding C30714, C30715, C30716.

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

230710 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: STOP E udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet standses med STOP E (returneringsbevægelse).
 Efter forløbet af det parametrede tidstrin aktiveres "Sikker driftstop" (SOS).
 Mulige årsager:

- Stopforespørgsel fra overordnet styring.
- Meldingens følgereaktion C30714 "SI Motion MM: Sikker begrænset hastighed overskredet".
- Meldingens følgereaktion C01715 "SI Motion CU: Sikker begrænset position overskredet".
- Meldingens følgereaktion C30716 "SI Motion MM: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet".

Se også: p9354, p9554

Afhjælpning:

- Afhjælp fejlårsagen på styringen.
- Udfør diagnose ved foreliggende melding C30714, C30715, C30716.

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SOS: Safe Operating Stop (sikkert driftsstop) / SBH: Safe operating stop (sikkert driftsstop)

230711 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Drevet har fastslået en forskel mellem indgangsdataene eller resultaterne fra overvågningerne under sammenligningen på kryds af de to overvågningskanaler og har udløst STOP F. En af overvågningerne fungerer ikke længere pålideligt, dvs. sikker drift er ikke længere muligt.

Er mindst en overvågningsfunktion aktiv, udgives meldingen C30701 "SI Motion: STOP B udløst" efter den parametrede tid. Meldingen opstår med meldingsværdien 1031 under en hardware-skift i en Sensor Module.

De nedenstående beskrevne meldingsværdier kan også opstå i de følgende tilfælde, hvor den årsag, der angives, ikke er korrekt:

- Forskelligt parametrede taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- For hurtige taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Forkert synkronisering.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

0 ... 999:

Nummeret på parameteren, der sammenlignes på kryds, som har medført denne melding.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-meldingen C01711 på Control Unit.

1000: Kontroltimer er udløbet. Der er opstået for mange signalændringer på de sikkerhedsrelaterede indgange.

1001: Initialiseringsfejl i kontroltimer.

1002:

Brugergodkendelse efter timerens udløb ikke ens.

Brugergodkendelsen er ikke konsistent. Brugergodkendelsens status er ikke ens efter udløbet af en tid på 4 sek. i begge overvågningskanaler.

1003: Referencetolerance overskredet. Er der fastlagt en brugergodkendelse er forskellen mellem det nyberegnete referencepunkt efter opstart (absolut encoder) eller referencepunktkørsel (afstandskoder eller inkrementelt målesystem) og den sikre faktiske position (lagret værdi + strækningen) større end referencetolerancen (p9344). I dette tilfælde fjernes brugergodkendelsen.

1004:

Plausibilitetsfejl ved brugergodkendelse.

1. Er brugergodkendelsen allerede udført, iværksættes dette igen. Brugergodkendelsen bortfalder i dette tilfælde.

2. Brugergodkendelsen blev udført, selv om aksen endnu ikke var referenceret.

1005: STO allerede aktiv ved teststop-valg

1011: Godkendelsesteststatus mellem overvågningskanalerne ikke ens.

1012: Den faktiske værdis plausibilitet overholdes ikke af encoder.

1014: Fejl ved synkronisering af SGA for funktion "SikkerKnast".

1015: Gearskiftet (Bit 27 i PROFIsafe telegrammet) varer mere end 2 min.

1020: Den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalerne svinger.

1021: Den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalerne og Sensor Module svinger.

1023: Fejl i effektivitetstesten i DRIVE-CLiQ-encoderen.

1024: Reaktionsfejl for HTL/TTL-encoderen.

1030: Encoderfejl fastslået af en anden overvågningskanal.

1031:

- Forkert dataoverførsel mellem overvågningskanalen og Sensor Module (p9526/p9326).

- Sensormodulet for den anden kanal blev byttet.

- Sensoren for den anden kanal er parametret forkert.

1045: CRC for stillandsposition forkert.

5000 ... 5140:

PROFIsafe meldingsværdier.

Ved disse meldingsværdier overføres failsafe-styresignalerne (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-meldingen C01711 for Control Unit.

6000 ... 6166:

PROFIsafe-meldingsværdierne (PROFIsafe-driveren for PROFIBUS DP V1/V2 og PROFINET).

Ved disse fejlværdier overføres failsafe-styresignalerne (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-forstyrrelsen F01611 for Control Unit.

7000 ... 7002:

Meldingsværdier for funktion "Sikker position via PROFIsafe".

Se også: p9555, r9725

Afhjælpning:

Re meldingsværdi = 1002:

- Udfør en sikker kvittering, fastlæg brugergodkendelse på begge overvågningskanaler på samme tid (inden for 4 sek.).

Re meldingsværdi = 1003:

- Kontroller aksens mekanik. Aksen blev evt. forskubbet i frakoblet tilstand, og den sidste gemte faktiske position svarer ikke længere til den nye faktiske position ved næste opstart.

- Øg tolerancen for sammenligning af aktuel værdi under referenceringen (p9344).

Kontroller derefter de faktiske værdier, udfør POWER ON, og gendan brugergodkendelsen.

Re meldingsværdi = 1004:

Ved 1. gælder: Udfør sikker kvittering. Gendan brugergodkendelsen.

Ved 2. gælder: Udfør sikker kvittering. Gendan først brugergodkendelsen, når aksen er referenceret.

Re meldingsværdi = 1005:

- Kontroller betingelserne for deaktivering af STO.

Re meldingsværdi = 1012:

- Opgrader Sensor Modules firmware-version til en nyere version.

- For 1-encodersystem gælder: Kontroller encoderparametre for overensstemmelse (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).

- For 1-encodersystem 2-encodersystem gælder: For at kopiere encoderparametre korrekt fra p04xx, skal p9700 = 46 og p9701 = 172 være indstillet.

- For DQI-encoder gælder: Opgrader evt. firmware-versionen på Control Unit til en nyere version, som DQI-encoderen er frigivet til.

- Kontroller EMC-korrekt opbygning af kontaktskabet og fortrådning.

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd) eller udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

- Udskift hardwaren.

Re meldingsværdi = 1014:

- Kontroller encoderens faktiske værdier, øg eventuelt positionstolerancen (p9342) og/eller knasttolerancen (p9340).

Re meldingsværdi = 1024:

- Kontrol af kommunikationsforbindelsen.

- Øg overvågningscykluserne (p9500, p9511).

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Udskift hardwaren.

Re meldingsværdi = 1030:

- Kontroller encoderens tilslutning.

- Udskift evt. encoderen.

Re meldingsværdi = 1031:

Når et Sensor Module udskiftes skal følgende udføres:

- Start kopifunktionen til node-identifiser på drevet (p9700 = 1D hex).

- Bekræft hardware-CRC på drevet (p9701 = EC hex).

- Gem alle parameter (p0977 = 1).

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Tilpas parametrering af encoderen til den anden kanal på følgende måde:

- Indstil encodertypen (p0400).

- Aktiver Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 95).

- Start kopieringsfunktion for encoderparametrene (p9700 = 46).

- Afslut Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 0)

- Gem parametrene i den fastehukommelse (Kopier RAM til ROM).

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).

Generelt gælder følgende:

- Kontroller encoderens tilslutning.

- Udskift evt. encoderen.

Re meldingsværdi = 6000 ... 6999:

- Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-forstyrrelsen F01611 for Control Unit.

Om de yderligere meldingsværdier:

- De enkelte meldingsværdiers betydning er beskrevet i Safety-meldingen C01711.

OBS:

Denne melding kan kvitteres via Terminal Module 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Se også: p9300, p9500

230711 **<Stedsoplysninger>SI Motion P2: Defekt i en overvågningskanal**

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Drevet har fastslået en forskel mellem indgangsdataene eller resultaterne fra overvågningerne under sammenligningen på kryds af de to overvågningskanaler og har udløst STOP F. En af overvågningerne fungerer ikke længere pålideligt, dvs. sikker drift er ikke længere muligt.

Er mindst en overvågningsfunktion aktiv, udgives meldingen C30701 "SI Motion: STOP B udløst" efter den parametrede tid. Meldingen opstår med meldingsværdien 1031 under en hardware-skift i en Sensor Module.

De nedenstående beskrevne meldingsværdier kan også opstå i de følgende tilfælde, hvor den årsag, der angives, ikke er korrekt:

- Forskelligt parametrede taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Forskelligt parametrede aksetyper (p9502/p9302).
- For hurtige taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Forkert synkronisering.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

0 ... 999:

Nummeret på parameteren, der sammenlignes på kryds, som har medført denne melding.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-meldingen C01711 på Control Unit.

1000: Kontroltimer er udløbet. Der er opstået for mange signalændringer på de sikkerhedsrelaterede indgange.

1001: Initialiseringsfejl i kontroltimer.

1002:

Brugergodkendelse efter timerens udløb ikke ens.

Brugergodkendelsen er ikke konsistent. Brugergodkendelsens status er ikke ens efter udløbet af en tid på 4 sek. i begge overvågningskanaler.

1003: Referencetolerance overskredet. Er der fastlagt en brugergodkendelse er forskellen mellem det nyberegnete referencepunkt efter opstart (absolut encoder) eller referencepunktkørsel (afstandskoder eller inkrementelt målesystem) og den sikre faktiske position (lagret værdi + strækningen) større end referencetolerancen (p9344). I dette tilfælde fjernes brugergodkendelsen.

1004:

Plausibilitetsfejl ved brugergodkendelse.

1. Er brugergodkendelsen allerede udført, iværksættes dette igen. Brugergodkendelsen bortfalder i dette tilfælde.

2. Brugergodkendelsen blev udført, selv om aksen endnu ikke var referenceret.

1005:

- Ved sikre bevægelsesovervågninger uden encoder: Impulser allerede slettet ved teststop-valg.

- Ved sikre bevægelsesovervågninger med encoder: STO allerede aktiv ved teststop-valg.

1011: Godkendelsesteststatus mellem overvågningskanalerne ikke ens.

1012: Den faktiske værdis plausibilitet overholdes ikke af encoder.

1014: Fejl ved dynkronisering af SGA for funktionen "Sikker knast".

1015: Gearskiftet (Bit 27 i PROFIsafe telegrammet) varer mere end 2 min.

1020: Den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalerne svigter.

1021: Den cykliske kommunikation mellem overvågningskanalerne og Sensor Module svigter.

1023: Fejl i effektivitetstesten i DRIVE-CLiQ-encoderen.

1024: Reaktionsfejl for HTL/TTL-encoderen.

1030: Encoderfejl fastslået af en anden overvågningskanal.

1031: Forkert dataoverførsel mellem overvågningskanalen og Sensor Module (p9526/p9326).

- Forkert dataoverførsel mellem overvågningskanal og Sensor Module (p9526/p9326).

- Sensor Module for den anden kanal er udskiftet.

- Sensoren for den anden kanal er parametret forkert.

1040: Impulser slettet ved aktiv encoderløse overvågningsfunktioner.

1041: Strømsummen er for lav (encoderløs).

1042: Plausibilitetsfejl strøm/spænding.

1043: For mange accelereringer.

1044: Plausibilitetsfejl faktiske strømværdier.

1045: CRC for stilstandsposition forkert.

5000 ... 5140:

PROFIsafe meldingsværdier.

Ved disse meldingsværdier overføres failsafe-styresignalerne (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-meldingen C01711 for Control Unit.

6000 ... 6166:

PROFIsafe-meldingsværdierne (PROFIsafe-driveren for PROFIBUS DP V1/V2 og PROFINET).

Ved disse fejlværdier overføres failsafe-styresignalerne (Failsafe Values) til sikkerhedsfunktionerne. Er "Stop B efter svigt af PROFIsafekommunikation" (p9812) parametret, forsinkes overførsel af Failsafe Values.

Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-forstyrrelsen F01611 for Control Unit.

7000: Differensen af den sikre position større end den parametrede tolerance (p9542/p9342)

7001: Skaleringsværdi for den sikre position i 16-bit-fremstilling for lille (p9574/p9374).

7002: Takttæller for overførslen af den sikre position forskellig i begge overvågningskanaler.

Se også: p9555, r9725

Afhjælpning:

Re meldingsværdi = 1002:

- Udfør en sikker kvittering, fastlæg brugergodkendelse på begge overvågningskanaler på samme tid (inden for 4 sek.).

Re meldingsværdi = 1003:

- Kontroller aksens mekanik. Aksen blev evt. forskubbet i frakoblet tilstand, og den sidste gemte faktiske position svarer ikke længere til den nye faktiske position ved næste opstart.

- Øg tolerancen for sammenligning af aktuel værdi under referenceringen (p9344).

Kontroller derefter de faktiske værdier, udfør POWER ON, og gendan brugergodkendelsen.

Re meldingsværdi = 1004:

Ved 1. gælder: Udfør sikker kvittering. Gendan brugergodkendelsen.

Ved 2. gælder: Udfør sikker kvittering. Gendan først brugergodkendelsen, når aksen er referenceret.

Re meldingsværdi = 1005:

- Ved sikre bevægelsesovervågninger uden encoder: Kontroller betingelserne for impulsfrigivelse.
- Ved sikre bevægelsesovervågninger med encoder: Kontroller betingelserne for deaktivering af STO.

OBS:

Teststop skal generelt udføres ved impulsfrigivelse for et Power Module (uafhængigt af om uden eller med encoder).

Re meldingsværdi = 1012:

- Opgrader Sensor Modules firmware-version til en nyere version.
- For 1-encodersystem gælder: Kontroller encoderparametre for overensstemmelse (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- For 1-encodersystem 2-encodersystem gælder: For at kopiere encoderparametre korrekt fra p04xx, skal p9700 = 46 og p9701 = 172 være indstillet.
- For DQI-encoder gælder: Opgrader evt. firmware-versionen på Control Unit til en nyere version, som DQI-encoderen er frigivet til.
- Kontroller EMC-korrekt opbygning af kontaktskabet og fortrådning.
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd) eller udfør varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Udskift hardwaren.

Re meldingsværdi = 1014:

Kontroller encoderens faktiske værdier (p9342), og/eller øg eventuelt positionstolerancen og/eller knasttolerancen (p9340).

Re meldingsværdi = 1024:

- Kontrol af kommunikationsforbindelsen.
- Øg eventuelt overvågningstakterne (p9500, p9511).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Udskift hardwaren.

Re meldingsværdi = 1030:

- Kontroller encoderens tilslutning.
- Udskift evt. encoderen.

Re meldingsværdi = 1031:

Når et Sensor Module udskiftes skal følgende udføres:

- Start kopifunktionen til node-identifiser på drevet (p9700 = 1D hex).
- Bekræft hardware-CRC på drevet (p9701 = EC hex).
- Gem alle parameter (p0977 = 1).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Tilpas parametring af encoderen for den anden kanal som følger:

- Indstil encodertype (p0400).
- Aktiver Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 95).
- Start kopieringsfunktion for encoderparametre (p9700 = 46).
- Afslut Safety-idriftsættelsesmodus (p0010 = 0).
- gem parametrene i den fast hukommelse (kopier RAM til ROM).
- Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
- Principuelt gælder:

Kontroller encoderens tilslutning.

- Udskift evt. encoderen.

Til meldingsværdi = 1040:

- Fravælg overvågningsfunktioner uden encoder, til eller fravælg STO.
 - Tildel impulsfrigivelse med aktiv overvågningsfunktion "SLS" inden for 5 s efter STO-fravalg.
- Re meldingsværdi = 6000 ... 6999:
- Betydningen af de enkelte meldingsværdier er beskrevet i Safety-forstyrrelsen F01611 for Control Unit.
- Om de yderligere meldingsværdier:
- De enkelte meldingsværdiers betydning er beskrevet i Safety-meldingen C01711.
- OBS:
- Denne melding kan kvitteres via Terminal Module 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Onboard F-DI (nur CU310-2).
 - PROFIsafe.
 - Maskinens panel.
- Se også: p9300, p9500

230712 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Defekt ved F-IO-behandling

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet har ved sammenligning af de to overvågningskanaler på kryds fundet en forskel mellem parametrene eller resultaterne fra F-IO-forarbejdning og udløst STOP F. En af overvågningerne fungerer ikke længere, d.v.s en sikker drift er ikke længere mulig.

Safety-melding C30711 med meldingsværdi 0 vises supplerende da der er udløst en STOP F.

Er mindst en overvågningsfunktion aktiv, udlæses Safety-melding C30701 "SI Motion: STOP B udløst" efter det parametredede tidstrin er udløbet.

Meldingsværdi (r9749, fortolkes decimalt):

Nummer på den på kryds sammenlignede data, der har udløst denne meddelelse.

Se beskrivelse af meldingsværdierne ve Safety-melding C01712.

Afhjælpning:

- Kontroller og korriger evt. parametring i de pågældende parametre.
- Sørg for ensartethed ved at kopiere SI-dataene til den anden kanal, og derefter udføre en godkendelsestest.
- Kontroller overvågningstakten for ensartethed (p9500, p9300).

Denne melding kan kvitteres på følgende måde uden POWER ON (sikker kvittering):

- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

Se også: p9300, p9500

230714 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Sikker begrænset hastighed overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Drevet har bevæget sig hurtigere end angivet af hastighedsgrænseværdien (p9331). Drevet standses af den projekterede stopreaktion (p9363).

Meldingsværdi (r9749, fortolk decimal):

- 100: SLS1 overskredet.
- 200: SLS2 overskredet.
- 300: SLS3 overskredet.
- 400: SLS4 overskredet.
- 1000: Encoderfrekvensgrænse overskredet.

Afhjælpning:

- Kontroller kørselsprogrammet på styringen.
- Kontroller og tilpas evt. grænserne for funktionen "SLS" (p9331).

OBS:

Denne melding kan kvitteres via Terminal Module 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

- Onboard F-DI (kun CU310-2).

PROFIsafe.

- Maskinens styretavle.

OBS:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (sikker begrænset hastighed) / SG: Safely reduced speed (sikker reduceret hastighed)

Se også: p9331, p9363

230715 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Sikker begrænset position overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Aksen er kørt ud over en parametret position, som overvåges af funktionen "SLP".

Meldingsværdi (r9749, fortolk decimal):

10: SLP1 ikke overholdt.

20: SLP2 ikke overholdt.

Afhjælpning:

- Kontroller tilkørselsprogrammet på styringen.
- Kontroller og tilpas evt. grænserne for funktionen "SLP" (p9534, p9535).

Denne melding kan kvitteres som følger uden POWER ON (sikker kvittering):

Forudsætning:

- Fravælg funktionen "SLP", og frikør aksen ind i det tilladte positionsområde.

Gennemfør en sikker kvittering via en af de følgende muligheder:

- Terminal Module 54F (TM54F)
- Onboard F-DI (nur CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel.

OBS:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (sikker begrænset position) / SE: Safe software limit switches (sikre software-yderstillinger)

Se også: p9334, p9335

230716 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Tolerance for sikker bevægelsesretning overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Tolerancen ved funktionen "Sikker bevægelsesretning" blev overskredet. Drevet standses af den konfigurerede stopreaktion (p9366).

Meldingsværdi (r9749, fortolk decimal):

0: Tolerancen for funktionen "Sikker bevægelsesretning positiv" blev overskredet.

1: Tolerancen for funktionen "Sikker bevægelsesretning negativ" blev overskredet.

Afhjælpning:

- Kontroller tilkørselsprogrammet på styringen.
- Kontroller tolerancen for funktionen "SDI", og tilpas evt. (p9364).

Denne melding kan kvitteres uden POWER ON som følger (sikker kvittering):

Forudsætning:

- Deaktiver og aktiver så funktionen "SDI" igen.

Gennemfør en sikker kvittering via en af de følgende muligheder:

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Onboard F-DI (kun CU310-2).
- PROFIsafe.
- Maskinens panel

OBS:

SDI: Safe Direction (sikker bevægelsesretning)

SI: Safety Integrated

Se også: p9364, p9365, p9366

230717 <Stedsoplysninger>SI-motion P2: SLA-begrænsning overskredet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er overskredet en accelerationsgrænse ved funktionen "Sikkert begrænset acceleration". Drevet blev standset via den projekterede stopreaktion (p9379).

Afhjælpning:

- Kontroller køreprogrammet på styringen.
- Kontroller accelerationsgrænsen for funktionen "SLA", og tilpas den eventuelt (p9378).
- Udfør sikker kvittering

OBS:

SI: Safety Integrated

SLA: Safely-Limited Acceleration (sikkert begrænset acceleration)

Se også: p9378, p9379

230730 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Referenceblok for dynamisk sikker begrænset hastighed ikke gyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Referencesværdi, der blev overført med PROFIsafe, er negativt.

Et referencesvar anvendes til at danne en relateret hastighedsgrænseværdi på basis af referencestørrelsen "Hastighedsgrænseværdi SLS1" (p9331[0]).

Drevet standses af en konfigureret stopreaktion (p9363[0]).

Meldingsværdi (r9749, fortolk decimal):

Krævet, ugyldig referenceblok.

Afhjælpning: Korriger indgangsparameteren S_SLS_LIMIT_IST i PROFIsafe-telegrammet.

Denne melding kan kvitteres uden POWER ON på følgende måde (sikker kvittering):

- PROFIsafe.

OBS:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (sikkert begrænset hastighed)

230788 <Stedsoplysninger>Teststop automatisk: Vent på STO-deaktivering via SMM

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den automatiske teststop kunne ikke længere gennemføres efter opstart.
 Mulige årsager:
 - Funktionen STO er aktiveret via Safety Extended Functions.
 - Der foreligger en Safety-melding, der fører til STO.
Afhjælpning:
 - Deaktiver STO via Safety Extended Functions.
 - Afhjælp årsagen til den aktive Safety-melding og kvitter meldinger.
 Efter at årsagen er afhjulpet gennemføres det automatiske teststop.

230797 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Aksen er ikke sikkert referenceret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Stilstandspositionen der er lagret før nedlukningen svarer ikke til den aktuelle position ved opstarten.
 Meldingsværdi (r9749, fortolk decimal):
 1: Akse ikke sikkert referenceret.
 2: Brugergodkendelse mangler.
Afhjælpning: En sikker automatisk referencering er ikke muligt, derfor skal brugeren udføre en brugergodkendelse for den nye position med softkeyen. Dermed er denne position markeret som sikker.
 OBS:
 SI: Safety Integrated

230798 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Teststop for bevægelsesovervågninger i gang

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Aktuelt udføres tvungen dynamisering (teststop) for de sikre bevægelsesovervågningsfunktioner.
Afhjælpning: Ingen nødvendig.
 Meldingen annulleres automatisk når teststoppet afsluttes.
 OBS:
 SI: Safety integrated

230799 <Stedsoplysninger>SI Motion P2: Godkendelsestestmodus aktiv

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Godkendelsestestmodus er aktiv.
 Dette betyder:
 - Den nom. hastighedsbegrænsning er deaktiveret (r9733).
 - Standard grænseafbrydere er deaktiveret under SLP-funktionens godkendelsestest (ved EPOS intern, ellers med r10234).

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Meldingen nulstilles automatisk når godkendelsestestmodusen forlades.
OBS:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (sikker begrænset position)

230800 <Stedsoplysninger>SI MM: Gruppealarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: INGEN

Årsag: Effektdelen har registreret mindst en fejl.

Afhjælpning: Udfør en fortolkning af yderligere faktiske aktive meldinger.

230801 <Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og den pågældende effektdel er forkert.
Computertidsbelastningen er muligvis for stor.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Levetidsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyyy hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Deaktiver unødvendige funktioner.
- Forhøj evt. samplingstiderne (p0112, p0115).
- Udskift pågældende komponenter (effektdel Control Unit).

230802 <Stedsoplysninger>Effektdel: Time slice overløb

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået et Time slice overløb.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

xx: Time slice nummer

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

230804 <Stedsoplysninger>Effektdel: CRC

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en checksumfejl (CRC-fejl i effektdelen).

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

230805 <Stedsoplysninger>Effektdel: Checksum EEPROM ikke korrekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Intern parameterdata er beskadigede.
Fejl værdi (r0949, fortolk hexadecimal):
01: EEPROM-adgang forkert.
02: Antal blokke i EEPROM for stor.

Afhjælpning: Udskift modulet.

230809 <Stedsoplysninger>Effektdel: Koblingsinformation ugyldig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: For 3P-styreblok :
Det sidste koblingstatusord i det nominelle værditeleggram registreres ved endelsen. En sådan endelse blev ikke fundet.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

230810 <Stedsoplysninger>Effektdel: Watchdog timer

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Under opstarten blev det registreret at årsagen til den tidligere reset var et overløb i SAC-watchdog timeren.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

230820 <Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ: Telegramfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende effektdel er forkert. Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 7 (= 07 hex): Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant. 8 (= 08 hex): Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant. 9 (= 09 hex): Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

230835	<Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende effektdel er forkert. Fejlårsag: 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent (effektdel, Control Unit).

230836	<Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ: Sendefejl for DRIVE-CLiQ data
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og den pågældende effektdel.
 Fejlårsag:
 65 (= 41 hex):
 Telegrammets type svarer ikke til sendelisten.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning: Udfør POWER ON.

230837 <Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ: Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-konform kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

230845 <Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og den pågældende effektdel er forkert.

Fejlårsag:

11 (= 0B hex):

Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON (sluk/tænd).

230850 <Stedsoplysninger>Effektdel: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN) Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Der er opstået en intern softwarefejl i effektdelen. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Udskift effektdelen. - Opgrader eventuelt firmwaren i effektdelen. - Kontakt Technical Support.

230851 <Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende effektdel til Control Unit er forkert. Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten. Fejlårsag: 10 (= 0A hex): Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram. Henvielse til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyyy hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Deaktiver unødvendige funktioner. - Forhøj evt. samplingstiderne (p0112, p0115). - Udskift pågældende komponenter (effektdel Control Unit).

230853 <Stedsoplysninger>Effektdel: Reaktionfejl, cykliske data

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Effektdelen har opdaget, at de Control Units cykliske telegrammer med programmerede værdier ikke er opdateret rettidigt. I vinduet, der er indstillet i p7788 er opstået mindst to livstegnsfejl.
Afhjælpning:	- Reducer størrelsen på vinduet til overvågning (p7788). - Kontroller Motor Module, og udskift eventuelt.

230860 <Stedsoplysninger>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Telegramfejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende effektdel til Control Unit er forkert.
	Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 9 (= 09 hex): DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder svigtende forsyningsspænding. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. 17 (= 11 hex): CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt. 18 (= 12 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 19 (= 13 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 20 (= 14 hex): Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 21 (= 15 hex): Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt. 25 (= 19 hex): Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

230875 <Stedsoplysninger>Effektdel: Ingen forsyningsspænding

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvi­sing til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller forsyningsspændingens for­trådn­ing til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontak­ter, ...). - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

230885	<Stedsoplysninger>Effekt­del DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i cyk­lisk dataoverførsel
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende effekt­del til Control Unit er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 26 (= 1A hex): Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. 33 (= 21 hex): Det cyk­liske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. 98 (= 62 hex): Fejl under overgangen i den cyk­liske drift. Henvi­sing til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent. - Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent.

230886	<Stedsoplysninger>Effekt­del DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende effekt­del til Control Unit er forkert. Dataene kunne ikke afsendes. Fejlårsag: 65 (= 41 hex): Telegramtypen svarer ikke til sendelisten. Henvi­sing til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	Udfør POWER ON.

230887 <Stedsoplysninger>Effektdeel DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (effektdeel). En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

96 (= 60 hex):

Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling.

97 (= 61 hex):

Udskiftningen af mærkedata varer for længe.

Henvi sning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

230895 <Stedsoplysninger>Effektdeel DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i den alternerende cykliske dataoverførsel**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME**Årsag:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende effektdeel til Control Unit er forkert.

Fejlårsag:

11 (= 0B hex):

Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.

Henvi sning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

Udfør POWER ON.

230896 <Stedsoplysninger>Effektdeel DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistente komponentegenskaber**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (effektdelen) der er angivet af fejlværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Komponentnummer.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON.

- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.

- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

230899 <Stedsoplysninger>Effektdel: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er opstået en fejl på effektdelen, som ikke kan fortolkes af firmwaresen på Control Unit.

Dette kan ske, hvis firmwaresen på effektdelen er nyere end firmwaresen på Control Unit.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Fejlens nummer.

OBS:

I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.

Afhjælpning: - Udskift firmware på effektdelen med en ældre firmware-version (r0128).

- Opgrader firmware på Control Unit (r0018).

230903 <Stedsoplysninger>Effektdel: Fejl opstået i I2C-bus

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kommunikation med et EPROM eller analog/digital-konverter er forstyrret.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

80000000 hex:

- Intern softwarefejl.

00000001 hex ... 0000FFFF hex:

- Modulgruppefejl.

Afhjælpning: Re fejlværdi = 80000000 hex:

- Opgrader firmwaresen til en nyere version.

Re fejlværdi = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:

- Udskift modulet.

230907 <Stedsoplysninger>Effektdel: FPGA konfiguration mislykkedes

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl under initialiseringen i effektdelen.

- Afhjælpning:**
- Opgrader eventuelt firmware-version i effektdelen.
 - Udskift effektdelen.
 - Kontakt Technical Support.

230919 <Stedsoplysninger>Effektdel: Temperaturovervågningen defekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En temperaturovervågning i effektdelen svigter.
Der er ingen garanti for at drevsystemet fungerer korrekt.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
Bit 0: En sensor 1 til den indvendige temperatur kan ikke længere fortolkes.
Bit 1: En sensor 2 til den indvendige temperatur kan ikke længere fortolkes.

Afhjælpning: Udskift effektdelen med det samme.

230920 <Stedsoplysninger>Effektdel: Temperatursensorfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er opstået en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
1: Trådbrud eller sensoren er ikke tilsluttet.
KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2: Målt modstand er for ringe.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
OBS:
Der tilsluttes en temperaturføler på de følgende klemmer:
- Format "booksize": X21.1/.2 eller X22.1/.2.
- Format "chassis": X41.4/.3
Informationer om temperatursensorer findes for eksempel i den følgende litteratur:
SINAMICS S120 funktionshåndbog drevfunktioner

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

230930 <Stedsoplysninger>Effektdel: Komponent-trace har gemt data

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev gemt trace data i komponenten

Afhjælpning: Ingen nødvendig:

OBS:

Trace-data på komponenten kan gemmes på hukommelseskortet med p7792 = 1.
Se også: p7792

230950 <Stedsoplysninger>Effektdel: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2
Kvittering: POWER ON
Årsag: Der opstod en intern softwarefejl i dæmpningsmodule.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Information om fejlkilden.
 Kun til Siemens-intern fejl diagnose.
Afhjælpning: - Opgrader evt. firmvaren i effektdelen til en nyere version.
 - Kontakt Technical Support.

230999 <Stedsoplysninger>Effektdel: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på effektdelen, som ikke kan fortolkes af firmvaren på Control Unit.
 Dette kan ske, hvis firmvaren på denne komponent er nyere end firmvaren på Control Unit.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Alarmens nummer.
 OBS:
 I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye alarms betydning også kontrolleres.
Afhjælpning: - Udskift fastprogram på effektdelen med en ældre fastprogramversion (r0128).
 - Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

231100 <Stedsoplysninger>Encoder 1:Fejl i nulmærkeafstand

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
 Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: IMPULSSPÆRRING
Årsag: Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametriserede nulmærkeafstand.
 Ved afstandskodede encodere udregnes nulmærkeafstanden ud fra parvist registrerede nulmærker. Heraf kan man slutte at et manglende nulmærke afhængigt af pardannelsen ikke kan medføre en fejl og derfor ikke påvirker systemet.
 Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder).
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimal):
 Sidst målte nulmærkeafstand i inkrementer (4 inkrementer = 1 encoderstreg).
 Fortegnet markerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.
 Se også: p0491
Afhjælpning: - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Kontroller encodertype (encoder med ækvivalent nulmærker).
 - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
 - Ved en melding over omdrejningstætheden skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438).
 - Udskift encoder eller encoderledning.

231101 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Nulmærkeafstand svigtet

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: INGEN (FRA1, FRA2) Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Den 1.5 gange parametrede nulmærkeafstand blev overskredet. Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder). Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): Antallet af inkremitter efter POWER ON eller siden sidst registrerede nulmærke (4 inkremitter = 1 encoderstreg). Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistant nulmærke). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0425). - Ved en melding over omdrejningstærsken skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438). - Hvis p0437.1 er aktiv, skal p4686 kontrolleres. - Udskift encoder eller encoderledning.

231103 <Stedsoplysninger>Encoder 1Signalniveau nulmærke (spor R) uden for tolerance

Meddelelsesværdi:	Spor R: %1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Nulmærkesignalet (spor R) signalniveau ved encoder 1 ligger ikke i tolerancebåndet. Fejlen kan udløses, hvis det unipolære spændingsområde (RP/RN) eller den differentielle amplitude overskrides. Fejlverdi (r0949, fortolk hexadecimal): yyyyxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signalniveau for spor R (16 bit med fortegn): Nominelt skal udløsetærsklerne for encoderens unipolære signalniveau være i området 1400 mV +/- 3500 mV. Udløsetærsklerne ligger dog ved < 1600 mV og > 3300 mV. Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = ... 21299 dec. OBS: Denne analoge værdi for amplitudefejlen er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen for Sensor Module. Fejlverdien kan kun vises mellem -32768 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV). Signalniveauets fortolkning udføres kun, hvis følgende betingelser er opfyldte: - Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1). - Overvågningen er aktiveret (p0437.31 = 1). Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller hastighedsområdet, frekvensgangen (amplitudegang) for måleudstyret er eventuelt ikke nok til hastighedsområdet. - Kontroller om encoderledning og skærm er udlagt iht. EMC. - Kontroller stikforbindelser og kontakter. - Kontroller encodertypen (encoder med nulmærke). - Kontroller, om nulmærket er tilsluttet, og signalledningerne RP og RN er forbundet korrekt. - Udskift encoderledningen. - Er kodeskiven snavset, eller er lampen gammel, skal encoderen udskiftes.

231110 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Seriel kommunikation forstyrret

Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Overførslen af den serielle kommunikationsprotokol mellem encoder og intern eller ekstern analysemodel er forkert. Fejlvärddi (r0949, fortolkes binært): Ved en EnDat 2.1-encoder er fejlvärddi's betydning som følger: Bit 0: Alarmbit i positionsprotokol. Bit 1: Forkert hvileniveau på dataledning. Bit 2: Encoder reagerer ikke (leverer intet startbit inden for 50 ms). Bit 3: CRC-fejl: Checksummen i protokollen på encoderen svarer ikke til dataene. Bit 4: Kvittering fra encoder forkert: Encoderen har forstået ordren forkert eller kan ikke udføre den. Bit 5: Intern fejl i seriel driver: Der blev forespurgt en ugyldig mode-kommando. Bit 6: Timeout under cyklisk læsning. Bit 7: Timeout ved registerkommunikation. Bit 8: Protokol er for lang (f.eks. > 64 Bit). Bit 9: Overløb af modtagebuffer. Bit 10: Frameerror ved dobbelt læsning. Bit 11: Parity fejl. Bit 12: Dataledningsniveau forkert under monoflop tid. Bit 13: Dataledning forkert. Bit 14: Fejl ved registerkommunikationen. Bit 15: Intern kommunikationsfejl. Bemærk: Ved en EnDat 2.2-encoder er fejlvärddi's betydning beskrevet ved F3x135 (x = 1, 2, 3).

Afhjælpning:	Re fejlværdi bit 0 = 1: - Encoder defekt. F31111 giver eventuelt yderligere detaljer. Re fejlværdi Bit 1 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 2 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 3 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 4 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 5 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 6 = 1: - Udfør firmware-update på Sensor Module. Re fejlværdi bit 7 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 8 = 1: - Kontroller parametring (p0429.2). Re fejlværdi Bit 9 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 10 = 1: - Kontroller parametring (p0429.2, p0449). Re fejlværdi Bit 11 = 1: - Kontroller parametring (p0436). Re fejlværdi Bit 12 = 1: - Kontroller parametring (p0429.6). Re fejlværdi Bit 13 = 1: - Kontroller dataledningen. Re fejlværdi bit 14 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning.
---------------------	---

231111 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Absolutencoderen melder en intern fejl (detaljeret information)

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin, ekstra information: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Absolutværdi-encoderens fejlord melder detaljerede oplysninger (fejlbits). Ved p0404.8 = 0 gælder: Fejl-værdi for Siemens-intern fejl-diagnose. Ved p0404.8 = 1 gælder: Fejl-værdi (r0949, fortolkes binært): yyyyxxx hex: yyyy = ekstra information, xxxx = fejlårsag yyyy = 0: Bit 0: Belysning svigter. Bit 1: Signalamplitude for lille. Bit 2: Positions-værdi forkert. Bit 3: Overspænding encoderforsyning. Bit 4: Underspænding encoderforsyning. Bit 5: Overstrøm encoderforsyning. Bit 6: Batteriet skal skiftes. Se også: p0491
Afhjælpning:	Ved yyyy = 0: Re fejl-værdi bit 0 = 1: Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor. Re fejl-værdi bit 1 = 1: Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: udskift motor. Re fejl-værdi bit 2 = 1: Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor. Re fejl-værdi bit 3 = 1: Forkert 5-V forsyningsspænding. Når der anvendes en SMC: Kontroller stikledningen mellem encoder og SMC eller udskift SMC. Når der anvendes en motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor. Re fejl-værdi bit 4 = 1: Forkert 5-V forsyningsspænding. Når der anvendes en SMC: Kontroller stikledningen mellem encoder og SMC eller udskift SMC. Når der anvendes en motor med DRIVE-CLiQ: Udskift motor. Re fejl-værdi bit 5 = 1: Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor Re fejl-værdi bit 6 = 1: Der skal skiftes batteri (kun ved encodere med batteribuffering). Ved yyyy = 1: Encoderen er defekt. Udskift encoderen.

231112	<Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoderen melder en intern fejl
Meddelelses-værdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Encoderen melder en intern fejl via den serielle protokol. Fejl-værdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: Fejlbit i positionsprotokollen.
Afhjælpning:	Ved fejl-værdi Bit 0 = 1: Ved en EnDat encoder har F31111 eventuelt yderligere detaljer.

231115 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Signalniveau spor A eller B for lavt**Meddelelsesværdi:** Spor A: %1, spor B: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING**Årsag:**
Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) på encoderen overskrider den tilladte tolerance.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn)
xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn)
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 ... 25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger derimod ved < 170 mV (indgangsfrekvens <= 256 kHz) eller < 120 mV (indgangsfrekvens > 256 kHz).
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.
Henvisning til Sensor Module for resolveren (f.eks. SMC10):
Nominelt ligger signalniveauet på 2900 mV (2.0 Veff). Udløsetærsklen ligger ved < 1070 mV og ved > 3582 mV.
Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 6666 hex = 26214 dec.
OBS:
Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejludløsningen for Sensor Module.
Se også: p0491**Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Kontroller encoder eller encoderledning.
- Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter).
- Ved målesystemer uden egen lejring gælder:
- Kontroller justering af samplingshovedet og lejring af målehjulet.
- Ved målesystemer med egen lejring gælder:
- Kontroller at der ikke udøves et aksialt tryk på encoderhuset.**231116 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Signalniveau spor A eller B for lavt****Meddelelsesværdi:** Spor A: %1, spor B: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:**
Signalniveauet på de ensrettede encodersignaler A og B ved encoderen ligger ikke i tolerancebåndet.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex.
yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn)
xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn)
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger ved < 130 mV.
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.
OBS:
Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejludløsningen for Sensor Module.
Se også: p0491

- Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Udskift encoder eller encoderledning.
 - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter)

231117 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i invertering, signal A/B/R

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:
Infeed: INGEN
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: For en firkantencoder (bipolær, double ended) er signalet A*, B* og R* ikke inverteret til signalerne A, B og R.

Fejlsværdi /r0949, fortolkes binært):

Bit 0 ... 15: Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Bit 16: Fejl spor A

Bit 17: Fejl spor B.

Bit 18: Fejl spor R.

OBS:

Ved SMC30 (kun artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 og 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gælder:

Der anvendes en firkantencoder uden spor R, og sporovervågningen (p0405.2 = 1) er aktiveret.

Se også: p0491

- Afhjælpning:**
- Kontroller encoder/ledning.
 - Afgiver encoderen signaler og dertil inverterede signaler?

OBS:

Ved SMC30 (kun artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 og 6SL3055-0AA00-5CA1) gælder:

- Kontroller indstillingen for p0405 (p0405.2 = 1 er kun mulig, hvis encoderen er tilsluttet X520).

Ved en firkantencoder uden spor R skal følgende broer indstilles for tilslutning til X520 (SMC30) eller X23 (CUA32, CU310):

- Pin 10 (referencesignal R) <--> pin 7 (encoderforsyning masse)

- Pin 11 (referencesignal inverteret) <--> pin 4 (encoderforsyning)

231118 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Omdrejningstalændring ikke sandsynlig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:
Infeed: INGEN
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Ved en HTL/TTL-encoder har ændringen i omdrejningstallet overskredet værdien i p0492 over flere samplingscyklusser.

Ændringen af det evt. aktuelt udregnede omdrejningstal overvåges af strømregulatorens samplingstid.

Encoder 1 anvendes som en motorencoder og kan medføre en omdstilling til encoderløs drift som en fejlreaktion.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Se også: p0491, p0492

- Afhjælpning:**
- Kontroller tachometertiledningen for afbrydelser.
 - Kontroller tachometerskærmens jordslutning.
 - Forhøj eventuelt den maksimale omdrejningstalforskel per samplingscyklus (p0492).

231120 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i encoderens forsyningsspænding

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1 bin

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Der blev fastslået en fejl i forsyningsspændingen til encoderen. Fejlverdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: Underspænding på sense-ledning. Bit 1: Overstrøm på encoderens forsyning. Bit 2: Overstrøm ved encoderens forsyning på ledning resolvermagnetisering negativ Bit 3: Overstrøm ved encoderens forsyning på ledning reservemagnetisering positiv. Bit 4: 24 V forsyningen via Power Module (PM) er overbelastet. Bit 5: Overstrøm ved converterens EnDat-tilslutning. Bit 6: Overspænding ved converterens EnDat-tilslutning. Bit 7: Hardwarefejl ved converterens EnDat-tilslutning. OBS: Forveksles encoderkablerne 6FX2002-2EQ00-.... og 6FX2002-2CH00-.... kan dette ødelægge encoderen, da driftsspændingens pins er ombyttet. Se også: p0491
Afhjælpning:	Re fejlverdi bit 0 = 1: - Er det korrekte encoderkabel tilsluttet? - Kontroller encoderkablets stikforbindelser. - SMC30: Kontroller parametring (p0404.22). Re fejlverdi bit 1 = 1: - Er det korrekte encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel. Re fejlverdi bit 2 = 1: - Korrekt encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel Re fejlverdi bit 3 = 1: - Korrekt encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel. Re fejlverdi bit 5 0 1: - Er måleapparatet korrekt tilsluttet converteren? - Udskift måleapparatet eller ledningen til måleapparatet. Re fejlverdi bit 6, 7 = 1: - Udskift den defekte EnDat 2.2 converter.

231121 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i fundet kommuteringsposition
Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Der blev registreret en fejl under registrering af kommuteringsposition. Se også: p0491
Afhjælpning:	Udskift motor med DRIVE-CLiQ eller det pågældende Sensor Module.

231122 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Hardwarefejl Sensor Module
Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER Hla: ENCODER
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der er fundet en intern hardwarefejl i Sensor Module. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Referencespænding forkert. 2: Intern underspænding. 3: Intern overspænding.
Afhjælpning:	Udskift motor med DRIVE-CLiQ eller det pågældende Sensor Module.

231123 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Signalniveau A/B uden for tolerancen

Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Det unipolære niveau (AP/AN eller BP/BN) for encoder 1 ligger uden for den tilladte tolerance. Fejlverdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0 = 1: Enten AP eller AN uden for tolerancen. Bit 16 = 1: Enten BP eller BN uden for tolerancen. Nominelt skal encoderens unipolære signalniveau være i området 2500 mV +/- 500 mV. Udløsetærsklerne ligger dog ved < 1700 mV og ved > 3300 mV. OBS: Signalniveauets fortolkning udføres kun, hvis de følgende betingelser er opfyldte: - Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1). - Overvågningen er aktiveret (p0437.31 = 1). Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller om encoderledning og skærm er udlagt EMC-konformt. - Kontroller stikforbindelser og kontakter. - Kontroller, om en signalledning er kortsluttet med masse, eller kontroller driftsspændingen. - Udskift encoderledningen.

231125 <Stedsoplysninger>Encoder 1; Signalniveau spor A eller B for højt

Meddelelsesværdi:	Spor A: %1, spor B: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) ved encoderen overskrider den tilladte grænseværdi. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyyxxx hex. yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn) xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %). Udløsetærsklen ligger ved > 750 mV. Ligeledes medfører en overstyring af A/D-konverteren også denne fejl. Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec. Henvisning til Sensor Module for resolveren (f.eks. SMC10): Nominelt ligger signalniveauerne ved 2900 mV (2.0 veff). Udløsetærsklen ligger ved > 3582 mV. Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 6666 hex = 26214 dec. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen for Sensor Module. Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Udskift encoder eller encoderledning.

231126 <Stedsoplysninger>Encoder 1; Signalniveau spor A eller B for højt

Meddelelsesværdi:	Amplitude: %1, vinkel: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Signalniveauet ($A + B$) ved encoder 1 overskrider den tilladte tolerance. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyyxxx hex: yyyy = vinkel xxxx = amplitude, dvs. roden af $A^2 + B^2$ (16 bit uden fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau være i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %). Udløsetærsklen ligger dog ved ($A + B$) > 1120 mV eller roden af ($A^2 + B^2$) > 955 mV. Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 299A hex = 10650 dec. Vinklen 0 ... FFFF hex svarer til 0 ... 360 grader finposition. Nul grader ligger ved spor Bs negative nulgenngang. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen på Sensor Module. Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Udskift encoder eller encoderledning.

231129 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Positionsforskel Hallsensor/spor C/D og spor A/B for stor

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

- Årsag:** Fejlen ved spor C/D er større end $\pm 15^\circ$ mekanisk eller $\pm 60^\circ$ elektrisk eller fejlen ved Hallsignalerne er større end $\pm 60^\circ$ elektrisk.
En periode for spor C/D svarer til 360° mekanisk.
En periode for Hallsignaler svarer til 360° elektrisk.
Overvågningen aktiveres f.eks. hvis Hallsensorerne blev tilsluttet i stedet for spor C/D med forkert omdrejningsretning eller hvis den afgiver for upræcise værdier.
Efter en finsynkronisering med et referencemærke eller 2 referencemærker ved afstandskodede encodere udløses denne fejl ikke længere, men derimod alarmen A31429.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Ved spor C/D gælder:
Målt afvigelse som mekanisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1°).
ved Hallsignaler gælder:
Målt afvigelse som elektrisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1°).
Se også: p0491
- Afhjælpning:**
- Spor C eller D er ikke tilsluttet.
 - Korriger omdrejningsretning for eventuelt tilsluttet Hallsensor som erstatning for spor C/D.
 - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller Hallsensorens justering.

231130 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Nulmærke og position fra grovsynkronisering forkert

Meddelelsesværdi: Vinkelaftvigelse elektrisk: %1, vinkel mekanisk: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN

Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Efter en initialisering af polen med spor C/D, Hallsignaler eller polidentifikation blev nulmærket registreret uden for det tilladte område. Kontrollen udføres for afstandskodede encodere efter at 2 nulmærker er passeret. Finsynkroniseringen udføres ikke.
Efter en initialisering via spor C/D (p0404) kontrolleres det om nulmærket opstår i et vinkelområde på $\pm 18^\circ$ mekanisk.
Efter en initialisering via Hallsensorer (p0404) eller en polidentifikation (p1982) kontrolleres det om nulmærket opstår i et vinkelområde på $\pm 60^\circ$ elektrisk.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex
yyyy: Fastslået mekanisk nulmærkeposition (kan kun bruges ved spor C/D).
xxxx: Nulmærkets afvigelse fra den forventede position som elektrisk vinkel.
Normering: $32768 \text{ dec} = 180^\circ$
Se også: p0491

Afhjælpning:

- Kontroller p0431 og korrigér eventuelt (aktiver eventuelt via p1990 = 1).
- Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Kontroller tilslutningen ved Hallsensorer som erstatning for spor C/D.
- Kontroller tilslutningen af spor C eller spor D.
- Udskift encoder eller encoderledning.

231131 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Afvigelse position inkrementel/absolut for stor

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN

Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Absolutencoder: Under en cyklisk udlæsning af den absolute position blev der fastslået en for stor forskel i forhold til den inkrementelle position. Den udlæste absolute position forkastes. Grænseværdi for afvigelsen: - EnDat-encoder: Afgives af encoder og udgør mindst 2 kvadranter (f.eks. EQI 1325 > 2 kvadranter, EQN 1325 > 50 kvadranter). - Andre encode: 15 streger = 60 kvadranter.
	Inkrementalencoder: Da nulimpulsen blev passeret blev der fastslået en afvigelse i den inkrementelle position. Ved ækvivalente nulmærker gælder: - Det første overkørte nulmærke giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærker skal have n gange afstanden baseret på det første nulmærke. Ved afstandskodede nulmærker gælder: - Det første nulmærkepar giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærkepar skal have den forventede afstand til det første nulmærkepar. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Afgivelser i kvadranter (1 streg = 4 kvadranter). Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller snavsaflejringer på kodeskiven eller kraftige magnetfelter i omgivelserne. - Tilpas parameteren for nulmærkeafstanden (p0425). - Ved en melding over omdrejningstæterskelen skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438).

231135	<Stedsoplysninger>Fejl 1: Fejl ved positionsbestemmelse (singleturn)
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Encoderen har fundet en fejl ved positionsbestemmelse (singleturn) og afgiver bitvise tilstandsinformationer i et internt status/fejlord.
	En del af disse bits medfører denne fejludløsning. Andre bits er statusmeldinger. Status/fejlordet vises i fejlværdien.
	Henvisninger til bitbetegnelsen:
	Den første betegnelse gælder for DRIVE-CLiQ-encoderen, den anden for EnDat 2.2.-encoderen.
	Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):
	Bit 0: F1 (Safety statusmelding)
	Bit 1: F2 (Safety statusmelding)
	Bit 2: Reserveret (belysning)
	Bit 3: Reserveret (signalamplitude)
	Bit 4: Reserveret (positions værdi)
	Bit 5: Reserveret (overspænding)
	Bit 6: Reserveret (underspænding) / hardwarefejl EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 7: Reserveret (overstrøm) / EnDat-enocet trukket fra i ikke-parkeret tilstand (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 8: Reserveret (batteri) / overstrøm EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3)
	Bit 9: Reserveret / overspænding EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 11: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 12: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 13: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 14: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 15: Intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 19: Overspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 20: Underspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 21: Overstrøm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 22: Temperaturoverskridelse (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
	Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusmelding)
	Bit 24: Singleturn system (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 25: Singleturn power down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 26: Multiturn position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 27: Multiturn position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 28: Multiturn system (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 29: Multiturn power down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 30: Multiturn overflow / underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 31: Multiturn batteri (reserveret)
Afhjælpning:	- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
	- Udskift evt. encoderen.
	Bemærk:
	En EnDat 2.2-encoder må kun trækkes fra og sættes i tilstanden "parkeret".
	Blev en EnDat 2.2-encoder ikke trukket fra i tilstanden "parkeret", skal der udføres en POWER ON (sluk/tænd) for at kvittere fejlen, efter at encoderen er sat i.

231136 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN

Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Encoderen har opdaget en fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn) og afgiver bitvise tilstandsinformationer i et internt status/fejlord. En del af disse bits medfører denne fejludløsning. Andre bits er statusmeldinger. Status/fejlordet vises i fejlværdien. Henvisninger til bitbetegnelsen: Den første betegnelse gælder for DRIVE-CLiQ-encoderen, den anden for EnDat 2.2.-encoderen. Fejlværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: F1 (Safety statusmelding) Bit 1: F2 (Safety statusmelding) Bit 2: Reserveret (belysning) Bit 3: Reserveret (signalamplitude) Bit 4: Reserveret (positions-værdi) Bit 5: Reserveret (overspænding) Bit 6: Reserveret (underspænding) / hardwarefejl EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserveret (overstrøm) / EnDat-encoder trukket fra i ikke-parkeret tilstand (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserveret (batteri) / overstrøm EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3) Bit 9: Reserveret / overspænding EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 19: Overspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 20: Underspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 21: Overstrøm (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 22: Temperaturoverskridelse (--> F3x405, x = 1, 2, 3) Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusmelding) Bit 24: Singleturn system (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 25: Singleturn power down (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 26: Multiturn position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 27: Multiturn position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 28: Multiturn system (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 29: Multiturn power down (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 30: Multiturn overflow / underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 31: Multiturn batteri (reserveret)
Afhjælpning:	- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien. - Udskift evt. encoderen. Bemærk: En EnDat 2.2-encoder må kun trækkes fra og sættes i tilstanden "parkeret". Blev en EnDat 2.2-encoder ikke trukket fra i tilstanden "parkeret", skal der udføres en POWER ON (sluk/tænd) for at kvittere fejlen, efter at encoderen er sat i.

231137	<Stedsoplysninger>Fejl 1: Fejl ved positionsbestemmelse (singleturn)
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:

Der er opstået en fejl i DRIVE-CLiQ encoderen under positionsbestemmelsen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

yyxxxxxx hex: yy = Encodervariant, xxxxxx = bitkodning af fejlsårsag

Ved yy = 8 (0000 1000 bin) gælder:

- Bit 1: Signalovervågning (sin/cos)
- Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fejl positionsord 2.
- Bit 16: LED-overvågning.
- Bit 17: Fejl i positionsbestemmelse (Multiturn).
- Bit 23: Temperatur uden for grænseværdierne.

Ved yy = 11 (0000 1011 bin) gælder:

- Bit 0: Positionsord 1 forskel mellem omdrejningstæller og softwaretæller (XC_ERR).
- Bit 1: Positionsord 1 sporfejl ved inkrementalsignaler (LIS_ERR)
- Bit 2: Positionsord 1 fejl ved sammenligning af inkrementalsignaler (ST_ERR).
- Bit 3: Maksimalt tilladt temperatur overskredet (TEMP_ERR).
- Bit 4: Overspænding i strømforsyningen (MON_OVR_VOLT).
- Bit 5: Overstrøm i strømforsyningen (MON_OVR_CUR).
- Bit 6: Ubnderspænding i strømforsyningen (MON_UND_VOLT).
- Bit 7: Fejl i omdrejningstæller (MT_ERR).
- Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.
- Bit 11: Positionsord 1 statusbit: Singleturn position OK (ADC_ready).
- Bit 12: Positionsord 1 statusbit: Omdrejningstæller OK (MT_ready).
- Bit 13: Positionsord 1 hukommelsesfejl (MEM_ERR).
- Bit 14: Positionsord 1 fejl i absolut position (MLS_ERR).
- Bit 15: Positionsord 1 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).
- Bit 18: Positionsord 2 Fejl ved sammenligning mellem inkrementelle sporsignaler og absolut værdi (ST_ERR).
- Bit 21: Positionsord 2 hukommelsesfejl (MEM_ERR).
- Bit 22: Positionsord 2 fejl i absolut position (MLS_ERR).
- Bit 23: Positionsord 2 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Ved yy = 12 (0000 1100 bin) gælder:

- Bit 8: Encoderfejl.
- Bit 10: Fejl ved intern positionsdatatransport.

Ved yy = 14 (0000 1110 bin) gælder:

- Bit 0: Positionsord 1 temperatur uden for grænseværdierne.
- Bit 1: Positionsord 1 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn).
- Bit 2: Positionsord 1 FPGA-fejl.
- Bit 3: Positionsord 1 hastighedsfejl.
- Bit 4: Positionsord 1 kommunikationsfejl mellem FPGAs/fejl i inkrementelt signal.
- Bit 5: Positionsord 1 Timeout absolut værdi/fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn).
- Bit 6: Positionsord 1 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
- Bit 7: P 1 Intern fejl (FPGA-kommunikation/FPGA-parametrering/selvtest/software).
- Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.
- Bit 16: Positionsord 2 Temperatur uden for grænseværdien.
- Bit 17: Positionsord 2 Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn).
- Bit 18: Positionsord 2 FPGA-fejl.
- Bit 19: Positionsord 2 hastighedsfejl.

Bit 20: Positionsord 2 kommunikationsfejl mellem FPGAer.
Bit 21: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn).
Bit 22: Positionsord 2 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 23: Positonsord 2 Intern fejl (selvtest/software).

OBS:

For en encodervariant, der ikke er anført her, fås yderligere informationer om bitkodningen hos encoderens producent.

Afhjælpning:

- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
- Udskift evt. DRIVE-CLiQ-encoderen.

231138 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Der er opstået en fejl i DRIVE-CLiQ encoderen vedr. positionsbestemmelsen.

Fejlverdi (r0949, fortolkes binært):

yyxxxxx hex: yy = Encodervariant, xxxxxx = bitkodning af fejlsag

Ved yy = 8 (0000 1000 bin) gælder:

Bit 1: Signalovervågning (sin/cos)

Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fejl positionsord 2.

Bit 16: LED-overvågning.

Bit 17: Fejl ved positionsbestemmelse i Multiturn.

Bit 23: Temperatur uden for grænseværdierne.

Ved yy = 11 (0000 1011 bin) gælder:

Bit 0: Positionsord 1 forskel mellem omdrejningstæller og softwaretæller (XC_ERR).

Bit 1: Positionsord 1 sporfejl for inkrementalsignaler (LIS_ERR).

Bit 2: Positionsord 1 fejl ved kalibrering mellem inkrementelle sporsignaler og absolutverdi (ST_ERR).

Bit 3: Maksimalt tilladt temperatur overskredet (TEMP_ERR).

Bit 4: Overspænding i strømforsyningen (MON_OVR_VOLT).

Bit 5: Overstrøm i strømforsyningen (MON_OVR_CUR)

Bit 6: Underspænding i strømforsyningen (MON_UND_VOLT)Spursignalen

Bit 7: Fejl i omdrejningstælleren (MT_ERR)

Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusidikator) fejl positionsord 2.

Bit 11: Positionsord 1 Statusbit: Singleturn position OK (ADC_ready).

Bit 12: Positionsord 1 Statusbit: Omdrejningstæller OK (MT_ready)

Bit 13: Positionsord 1 hukommelsesfejl (MEM_ERR)

Bit 14: Positionsord 1 fejl i absolut position (MLS_ERR).

Bit 15: Positionsord 1 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Bit 18: Positionsord 2 fejl ved sammenligning af inkrementelle sporsignal og absolut værdi (ST_ERR).

Bit 21: Positionsord 2 hukommelsesfejl (MEM_ERR).

Bit 22: Positionsord 2 fejl i absolut position (MLS_ERR).

Bit 23: Positionsord 2 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Ved yy = 14 (0000 1110 bin) gælder:

Bit 0: Positionsord 1 Temperatur uden for grænseværdier.

Bit 1: Positionsord 1 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Bit 2: Positionsord 1 FPGA-fejl.

Bit 3: Positionsord 1 hastighedsfejl.

Bit 4: Lagewort 1 Kommunikationsfehler zwischen FPGAs/Fehler im inkrementellen Signal.

Bit 5: Positionsord 1 Timeout absolut værdi/fejl i positionsbestemmelse (Singleturn).

Bit 6: Positionsord 1 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 7: Positionsord 1 Intern fejl (FPGA-kommunikation/FPGA-parametrering/selvtest/software).

Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.

Bit 16: Positionsord 2 temperatur uden for grænseværdierne.

Bit 17: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Bit 18: Positionsord 2 FPGA-fejl.

Bit 19: Positionsord 2 hastighedsfejl

Bit 20: Positionsord 2 kommunikationsfejl mellem FPGAer

Bit 21: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn)

Bit 22: Positionsord 2 intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 23: Positionsord 2 intern fejl (selvtest/software)

OBS:

For en encodervariant, der ikke er anført her, fås yderligere informationer om bitkodningen hos encoderens producent

Afhjælpning:

- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
- Udskift evt. DRIVE-CLiQ-encoderen.

231142 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Batterspænding fejl

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: ENCODER (FRA1, FRA2, INGEN)

Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Encoderen anvender et batteri for at kunne lagre Multiturn-informationerne, når systemet er lukket ned. Batteriets spænding sørger ikke for nok buffer til Multiturn-informationerne.

Afhjælpning: Udskift batteri.

231150 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Initialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN

Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:

En encoderfunktion der er valgt i p0404 kan ikke udføres.

Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Fejlagtig encoder-funktion.

Bitprogrammeringen er den samme som i p0404 (f.eks. bit 5: Fejl i spor C/D).

Se også: p0404, p0491

Afhjælpning:

- Kontroller om indstillingen af p0404 er korrekt.
- Kontroller den anvendte encodertype (inkrementel/absolut) og encoderledningen ved SMCxx.
- Kontroller de yderligere fejlmeldinger, som beskriver fejlen i detaljer.

231151 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoderhastigheden er for høj til initialiseringen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN

Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderhastigheden er for høj under Sensor Modules initialisering.

Afhjælpning:

Reducer encoderens hastighed under initialiseringen.

Sluk evt. for overvågningen (p0437.29).

Se også: p0437

231152 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Maks. signalfrekvens (spor A/B) overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: ENCODER (FRA1, FRA2, INGEN) Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Encoderfortolkningens maksimale signalfrekvens blev overskredet. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Aktuel signalfrekvens i Hz. Se også: p0408
Afhjælpning:	- Reducer omdrejningstallet. - Anvend en encoder med et mindre stregtal (p0408).

231153 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Identifikation mislykkedes**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der opstod en fejl under identificeringen på encoderen (ventede) med p0400 = 10100.
Den tilsluttede encoder kunne ikke identificeres.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Bit 0: Datalængde forkert.
Se også: p0400**Afhjælpning:** Konfigurer encoderen manuelt iht. databladet.

231160 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analog sensor kanal A defekt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: ENCODER (INGEN)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan registreres.
2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4673).
3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrænsen (p4676).**Afhjælpning:** Re fejlsværdi = 1:
- Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
Re fejlsværdi = 2:
- Kontroller spændingsindstilling pr. encoderperiode (p4673).
Re fejlsværdi = 3:
- Kontroller områdegrænsens indstilling og udvid eventuelt (p4676).

231161 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analog sensor kanal B defekt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: ENCODER (INGEN)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING

Årsag: Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan registreres.
 2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4675).
 3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrænsen (p4676).

Afhjælpning: Re fejlværdi = 1:
 - Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
 Re fejlværdi = 2:
 - Kontroller spændingsindstilling pr. encoderperiode (p4675).
 Re fejlværdi = 3:
 - Kontroller områdegrænsens indstilling og øg den eventuelt (p4676).

231163 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analog sensor positionsværdi overskrider grænseværdien

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: ENCODER (INGEN)
 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Positions værdien har overskredet det tilladte område på -0.5 ... +0.5.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 1: Positions værdien for LVDT-sensoren.
 2: Positions værdien for encoderkarakteristikken.

Afhjælpning: Re fejlværdi = 1:
 - Kontroller LVDT-udvekslingsforholdet (p4678).
 - Kontroller referencesignalet forbindelse til spor B.
 Re fejlværdi = 2:
 - Kontroller karakteristikkets koefficienter (p4663 .. p4666).

231400 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i nulmærkeafstand (Alarmstærskel overskredet)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametriserede nulmærkeafstand.
 Ved afstandskodede encodere udregnes nulmærkeafstanden ud fra parvist registrerede nulmærker. Heraf kan man slutte at et manglende nulmærke afhængigt af pardannelsen ikke kan medføre en fejl og derfor ikke påvirker systemet.
 Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Sidst målte nulmærkeafstand i inkremitter (4 inkremitter = 1 encoderstreg).
 Fortegnet markerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.

Afhjælpning: - Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Kontroller encodertype (encoder med ækvivalent nulmærker).
 - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
 - Udskift encoder eller encoderledning.

231401 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Nulmærke svinger (alarmtærskel overskredet)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den 1.5 gange parametrede nulmærkeafstand blev overskredet. Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder). Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Antallet af inkremerter efter POWER ON eller siden sidst registrerede nulmærke (4 inkremerter = 1 encoderstreg).
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0425). - Udskift encoder eller encoderledning.

231405 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Temperatur i encoderfortolkning overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:**
I encoderens elektronik eller i encoderfortolkningen blev der registreret en for høj temperatur.
Alarmværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyxxxx hex: yy = temperatursensorens nummer, xxxx = målt modultemperatur i 0.1 °C.**Afhjælpning:** Reducer omgivelsestemperaturen for motorens DRIVE-CLiQ-tilslutning.

231407 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Funktionsgrænse nået**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:**
Encoderen har nået en af sine funktionsgrænser. Der anbefales service.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
1: Inkrementalsignaler
3: Absolutspor
4: Codetilslutning**Afhjælpning:** Udfør service. Udskift evt. encoderen.
OBS:
En encoders faktiske funktionsreserve kan vises via r4651.
Se også: p4650, r4651

231410 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i kommunikationen (encoder- og Sensor Module)**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Overførslen af den serielle kommunikationsprotokol mellem encoder og analysemodel er forkert. Alarmværdi (r2124, fortolkes binært): Bit 0: Alarmbit i positionsprotokol. Bit 1: Forkert hvileniveau på dataledning. Bit 2: Encoder reagerer ikke (leverer intet startbit inden for 50 ms). Bit 3: CRC-fejl: Checksummen i protokollen på encoderen svarer ikke til dataene. Bit 4: Kvittering fra encoder forkert: Encoderen har forstået ordren forkert eller kan ikke udføre den. Bit 5: Intern fejl i serial driver: Der blev forespurgt en ugyldig mode-kommando. Bit 6: Timeout under cyklisk læsning. Bit 8: Protokol er for lang (f.eks. > 64 Bit). Bit 9: Overløb af modtagebuffer. Bit 10: Frameerror ved dobbelt læsning. Bit 11: Parity fejl. Bit 12: Dataledningsniveau forkert under monoflop tid.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder.

231411 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoder melder intern alarm (detaljeret information)

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin, ekstra information: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Absolutværdi-encoderens fejlord indeholder aktive alarmbits. Alarmværdi (r2124, fortolkes binært): yyyyxxx hex: yyyy = ekstra information, xxxx = fejlårsag yyyy = 0: Bit 0: Frekvens overskredet (omdrejningstal for stort). Bit 1: Temperatur overskredet. Bit 2: Regulatorreserve belysning overskredet. Bit 3: Batteri afladt. Bit 4: Referencepunkt passeret. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplitude uden for reguleringsområdet. Bit 1: Fejl Multiturn-interface. Bit 2: Intern datafejl (Singleturn/Multiturn takter ikke ens). Bit 3: Fejl EEPROM-interface. Bit 4: SAR konverter fejl. Bit 5: Fejl under overførsel af registerdata. Bit 6: Intern fejl registreret i Errorpin (nErr). Bit 7: Temperaturtærskel over- eller underskredet. Se også: p0491
Afhjælpning:	Udskift encoder.

231412 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoder melder en intern alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Encoderen senderen alarm via den serielle protokol.
Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
Bit 0: Fejlbit i positionsprotokol.
Bit 1: Alarmbit i positionsprotokol.
- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontroller om encoderledningerne er udlagt iht. EMC.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Udskift encoder.

231414 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Signalniveau spor C eller D uden for tolerance

- Meddelelsesværdi:** Spor C: %1, spor D: %2
- Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** INGEN
- Årsag:** Amplituden ($C^2 + D^2$) for encoderens spor C eller D eller fra Hallsignalerne ligger ikke i tolerancebåndet.
Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
yyyyxxxx hex.
yyyy = Signalniveau for spor D (16 bit med fortegn)
xxxx = Signalniveau for spor C (16 bit med fortegn)
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger ved > 230 mV (vær opmærksom på encoderens frekvensgang) eller ved > 750 mV.
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.
OBS:
Hvis amplituden ikke ligger i tolerancebåndet, kan den ikke anvendes til en initialisering af startpositionen.
- Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Udskift encoder eller encoderledning.
 - Kontroller Sensor Modules (f.eks. kontakter)
 - Kontroller Hallsensor-boksen.

231415 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Signalniveau spor A eller B uden for tolerance (alarm)

- Meddelelsesværdi:** Amplitude: %1, vinkel: %2
- Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** INGEN
- Årsag:** Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) for encoder 1 overskrider den tilladte tolerance.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex:
yyyy = vinkel
xxxx = Amplitude, dvs. roden af $A^2 + B^2$ (16 bit uden fortegn):
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger ved < 230 mV (vær opmærksom på encoderens frekvensgang).
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 299A hex = 10650 dec.
Vinklen 0 FFFF hex svarer til 0 ... 360 graders finposition. Nul grader ligger ved spor Bs negative nulgennemgang.
Henvisninger til Sensor Modules for resolveren (f.eks. SMC10):
Nominelt ligger signalniveauerne ved 2900 mV (2.0 Veff). Udløsetærsklen ligger ved < 1414 mV (1.0 Veff).
Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 3333 hex = 13107 dec.
OBS:
Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejldiagnosen for Sensor Module.
Se også: p0491

- Afhjælpning:**
- Kontroller omdrejningstalområdet, målesystemets frekvensgang (amplitudegang) er ikke nok til omdrejningstalområdet.
 - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
 - Kontroller stikforbindelser.
 - Udskift encoder eller encoderledning.
 - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter).
 - Ved snavsaflejringer på kodeskiven eller belysningens ældning, skal encoderen udskiftes.

231418 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Ændring af omdrejningstal ikke sandsynlig (alarm)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Ved en HTL/TTL-encoder har omdrejningstalændringen mellem to samplingscyklusser overskredet værdien i p0492. Ændringen af den evt. udregnede faktiske omdrejningstalsværdi overvåges i strømregulatorens samplingstid. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose. Se også: p0492

- Afhjælpning:**
- Kontroller tachometertiledningen for afbrydelser.
 - Kontroller tachometerskærmens jordslutning.
 - Forhøj eventuelt indstillingen i p0492.

231419 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Spor A eller B er uden for tolerance

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Amplitude-/fase-/offsetkorrektur for spor A eller B er ved begrænsningen. Amplitudefejlkorrektur: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
 Fase: <84 grader eller >96 grader
 SMC20: Offsetkorrektur: +/-140 mV
 SMC10: Offsetkorrektur: +/-650 mV
 Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
 xxxx1: Minimum for offsetkorrektur spor B
 xxxx2: Maksimum for offsetkorrektur spor B
 xxx1x: Minimum for offsetkorrektur spor A
 xxx2x: Maksimum for offsetkorrektur spor A
 xx1xx: Minimum for amplitudekorrektur spor B/A
 xx2xx: Maksimum for amplitudekorrektur spor B/A
 x1xxx: Minimum for fasefejlkorrektur
 x2xxx: Maksimum for fasefejlkorrektur
 1xxxx: Minimum for kubisk korrektur.
 2xxxx: Maksimum for kubisk korrektur.
 Se også: p0491

- Afhjælpning:**
- Kontroller mekanisk monteringtolerancer ved ikke selvaflejrede encodere (f.eks. tandhjulsencodere).
 - Kontroller stikforbindelserne (også kontaktmodstande).
 - Kontroller encodersignaler.
 - Udskift encoder eller encoderledning.

231421 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i beregnet kommuteringslængde (alarm)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under registreringen af den faktiske værdi blev der registreret en fejl. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 3: Den serielle protokols absolutte position og sporet A/B er forskellige med en halv encoderstreg. Den absolutte position skal have nulpositionen i kvadranten, i hvilken begge spor er negative. I tilfælde af fejl kan positionen være forkert med en encoderstreg.
Afhjælpning:	Re alarmværdi = 3: - Kontakt evt. producenten, hvis der anvendes en standardencoder med kabel. - Korriger sporenes tilordning til den seriel overførte positionsværdi. I den forbindelse skal de to spor tilsluttes inverteret til Sensor Module (ombyt A med A* og B med B*) eller kontroller positionens nulpunktoffset ved en programmeret encoder.

231422 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Impulstal rektangulær encoder uden for tolerancen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den målte nulmærkeafstand stemmer ikke overens med den parametrede nulmærkeafstand. Ved aktiveret rektangulær encoder impulstal korrektion og uparametrede fejl 31131 udlæses denne alarm, hvis akkumulatoren indeholder større værdier end p4683 eller p4684. Nulmærkeafstanden for nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder). Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Akkumulerede differenceimpulser i encoderimpulserne. Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425). - Udskift encoder eller encoderledning.

231429 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Positionsforskel Hallsensor/spor C/D og spor A/B for stor

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Fejlen ved spor C/D er større end +/-15 ° mekanisk eller +/-60 ° elektrisk eller fejlen ved Hallsignalerne er større end +/-60 ° elektrisk. En periode for spor C/D svarer til 360 ° mekanisk. En periode for Hallsignaler svarer til 360 ° elektrisk. Overvågningen aktiveres f.eks., hvis Hallsensorene blev tilsluttet i stedet for spor C/D med forkert omdrejningsretning eller hvis den afgiver for upræcise værdier. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Ved spor C/D gælder: Målt afvigelse som mekanisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °). ved Hallsignaler gælder: Målt afvigelse som elektrisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °). Se også: p0491
Afhjælpning:	- Spor C eller D er ikke tilsluttet. - Korriger omdrejningsretning for eventuelt tilsluttet Hallsensor som erstatning for spor C/D. - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller Hallsensorens justering.

231431	<Stedsoplysninger>Encoder 1: Positionsdiﬀerens inkrementel/absolut for stor (alarm)
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Da nulpulsen blev passeret, blev der fastslået en afvigelse i den inkrementelle position. Ved ækvivalente nulmærker gælder: - Det første overkørte nulmærke giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærker skal have en gange afstanden baseret på det første nulmærke. Ved afstandskodede nulmærker gælder: - Det første nulmærkepar giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærkepar skal have den forventede afstand til det første nulmærkepar. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Afvigelse i kvadranter (1 streg = 4 kvadranter). Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller snavsaflejringer på kodeskiven eller fjern kraftige magnetfelter.
231432	<Stedsoplysninger>Encoder 1: Rotorpositionsadaptation korregerer afvigelse
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der gik impulser tabt ved spor A/B eller der er talt for mange. Korrektion af disse impulse kører i øjeblikket. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Sidst målte afvigelse af nulmærkeafstanden i inkremerter (4 inkremerter = 1 encoderstreg). Fortegnet indikerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-konform udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller encoderfrekvens. - Tilpas parameteren for nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
231442	<Stedsoplysninger>Encoder 1: Batterispænding Alarmstærskel nået
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Encoderen anvender et batteri for at kunne lagre Multiturn-informationerne, når systemet er lukket ned. Falder batteriets spænding igen, er der ikke nok buffer til Multiturn-informationerne.
Afhjælpning:	udskift batteri.
231443	<Stedsoplysninger>Encoder 1: Signálniveau spor C/D uden for tolerance (alarm)
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Det unipolære niveau (CP/CN eller DP/DN) for encoder 1 ligger uden for den tilladte tolerance.
Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
Bit 0 = 1: Enten CP eller CN uden for tolerancen.
Bit 16 = 1: Enten DP eller DN uden for tolerancen.
Nominelt skal encoderens unipolære signalniveau være i området 2500 mV +/- 500 mV.
Udløsetærsklen ligger ved < 1700 mV og ved > 3300 mV.
OBS:
Signalniveauets fortolkning udføres kun, hvis de følgende betingelser er opfyldt;
- Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1).
- Overvågningen er aktiveret (p0437.31 = 1).
Se også: p0491
- Afhjælpning:** - Kontroller om encoderledninger og skærm er udlagt iht. EMC.
- Kontroller stikforbindelser og kontakter.
- Er sporene C/D korrekt tilsluttet (er signalledningerne CP ombyttet med CN eller DP med DN)?
- Udskift encoderledningen.

231460 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analog sensor kanal A svigtet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

- Årsag:** Analogdpændin fra analogsensoren ligger uden for de tilladte grænser.
Alarmværdien (r2124, fortolkes decimalt)
1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan måles på.
2: Indgangsspændingen ligger uden for det i p4673 indstillede måleområde.
3: Indgangsspændingens ligger uden for det måleområdet (p4676).

- Afhjælpning:** Re alarmværdi = 1:
- Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
Re alarmværdi = 2:
- Kontroller indstilling af spændingen pr. encoderperiode (p4673).
Re = 3:
- Kontroller indstilling af områdegrænsen og udvid eventuelt (p4676).

231461 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analog sensor kanal B svigtet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

- Årsag:** Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
1: Indgangsspænding uden for det måleområde der kan registreres.
2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4675).
3: Indgangsspændingens sum har overskredet områdegrænsen (p4676).

- Afhjælpning:** Re alarmværdi = 1:
- Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
Re alarmværdi = 2:
- Kontroller indstilling af spændingen pr. encoderperiode (p4675).
Re alarmværdi = 3:
- Kontroller indstilling af områdegrænse og øg eventuelt (p4676).

231462 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analogsensor Ingen kanal aktiv**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved analogsensoren er kanal A og kanal B ikke aktiveret.**Afhjælpning:**
- Aktiver kanal A og/eller kanal B (p4670).
- Kontroller encoderkonfiguration (p0404.17).
Se også: p4670**231463 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Analog sensor positionsværdi overskrider grænseværdien****Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Positions-værdien har overskredet det tilladte område på +0.5 ... +0.5.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1: Positions-værdi fra LVDT-sensor.

2: Positions-værdi fra encoderens karakteristik.

Afhjælpning:
Re alarmværdi = 1:
- Kontroller LVDT-udvekslingsforholdet (p4678).
- Kontroller referencesignalets forbindelse til spor B.
Re alarmværdi = 2:
- Kontroller karakteristikets koefficienter (p4663 ... p4666).**231470 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoderen melder en intern fejl (X521.7)****Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) meldes via 0-signal på klemme X521.7 at encoderen er forurenset.**Afhjælpning:**
- Kontroller stikforbindelser.
- Udskift encoder eller encoder-ledningen.**231500 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Positionssporing procesområde overskredet****Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)
Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:**
Drevet/encoderen har overskredet det maksimalt mulige tilkørselsområde ved en projekteret lineærakse uden modulokorrektur. Værdien læses i p0412 og skal fortolkes som antal motoromdrejninger.
Ved p0411.0 = 1 er det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineærakse fastlagt til 64 gange (+/- 32 gange) p0421.
Ved p0411.3 = 1 er det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineær akse fastlagt til den størst mulige værdi og udgør +/-p0412/2 (afrundet til hele omdrejninger). Den størst mulige værdi afhænger af stregtallet (p0408) og finopløsningen (p0419).

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:
 - Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
 - Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
 - Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).
 Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdienncoderen.

231501 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Positionssporing encoderposition uden for tolerancevinduet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)
 Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Drevet/encoderen blev tilkørt med en større værdi i frakoblet tilstand end parametret i tolerancevinduet. Referencen mellem mekanikken og encoderen findes muligvis ikke længere.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Afvigelse til sidste encoderposition i inkremitter af den absolutte værdi.

Fortegnet indikerer retningen.

OBS:

Den fundne afvigelse vises også i r0477.

Se også: p0413, r0477

Afhjælpning: Nulstil positionssporingen som følger:
 - Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
 - Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
 - Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).
 Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdienncoderen (p2507).
 Se også: p0010

231502 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoder med målegear uden gyldige signaler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2)
 Servo: FRA1 (FRA2, FRA3)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Encoderen med målegear stiller ikke længere gyldige signaler til rådighed.

Afhjælpning: Sørg for at alle encodere med indbyggede målegear afgiver gyldige faktiske værdier under driften.

231503 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Positionssporing kan ikke nulstilles

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)
 Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Positionssporingen for målegearkassen kan ikke nulstilles.

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:

- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).

Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdiencoderen.

231700 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Funktional sikkerhed overvågning udløst

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den funktionale sikkerheds er aktiveret. Selvtesten af DRIVE-CLiQ-encoderen har opdaget en fejl.
 Alarmsværdien (r2124, fortolkes binært):
 Bit x = 1: Effektivitetstesten x er fejlslået.

Afhjælpning: Udskift encoder.

231800 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Gruppealarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (INGEN)
 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: INGEN

Årsag: Motorencoderen har registreret mindst en fejl.
 Se også: p0491

Afhjælpning: Udfør en fortolkning af yderligere aktuelle aktive meldinger.

231801 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (INGEN)
 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.
 Fejlårsag:
 10 (= 0A hex):
 Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
 Se også: p0491

Afhjælpning: - Kontroller for EMC-konform kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Udskift pågældende komponenter.

231802 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Time slice overløb

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: FRA2 (INGEN) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Time slice overløb encoder 1. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yx hex: y = Pågældende funktion (Siemens-intern fejldiagnose), x = pågældende time slice x = 9: Time slice overløb på den hurtige (strømregulatortakt)-time slice. x = A: Time slice overløb på mellemste time slice. x = C: Time slice overløb på den langsomme time slice. yx = 3E7: Timeout under afventning af SYNO, f.eks. uventet returnering til acyklisk drift. Se også: p0491
Afhjælpning:	Øg strømregulatorsamplingstiden. OBS: Ved en strømregulatorsamplingstid = 31.25 µs skal der anvendes en SMx20 med bestillingsnummeret 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Checksumfejl Sensor Module

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (INGEN) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	POWER ON (MED DET SAMME)
Årsag:	Der opstod en checksumfejl under udlæsningen af programlageret på Sensor Module. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxxx hex yyyy: Pågældende lagerområde. xxxx: Forskellen mellem checksum ved POWER ON og pågældende checksum. Se også: p0491
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Opgrader firmwaren til en nyere version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4). - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne. - Udskift Sensor Module.

231805 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i checksum EEPROM

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (INGEN) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Interne data i EEPROM er beskadiget. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): 01: Fejl i EEPROM-adgang. 02: Antal blokke i EEPROM for stort. Se også: p0491

Afhjælpning: Udskift modulet.

231806 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Initialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (INGEN)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Initialiseringen af encoderen mislykkedes.
Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Bit 0, 1: Initialisering af encoder ved roterende motor fejlslået (afvigelse fra encoderstregenes grov- og finplacering/4).
Bit 2: Midterspændingstilpasning for spor A fejlslået.
Bit 3: Midterspændingstilpasning for spor B fejlslået.
Bit 4: Midterspændingstilpasning for accelerationsindgang fejlslået.
Bit 5: Midterspændingstilpasning for spor Safety A fejlslået.
Bit 6: Midterspændingstilpasning for Spor Safety B fejlslået.
Bit 7: Midterspændingstilpasning for spor C fejlslået.
Bit 8: Midterspændingstilpasning for spor D fejlslået.
Bit 9: Midterspændingstilpasning for spor R fejlslået.
Bit 10: Forskellen mellem midterspændinger mellem A og B er for stor (> 0.5 V).
Bit 11: Forskellen mellem midterspændinger mellem C og D er for stor (> 0.5 V).
Bit 12: Forskellen mellem midterspændinger mellem Safety A og Safety B er for stor (> 0.5 V).
Bit 13: Forskellen mellem midterspændinger mellem A og Safety B er for stor (> 0.5 V).
Bit 14: Forskellen mellem midterspændinger mellem B og Safety A er for stor (> 0.5 V).
Bit 15: Standardafvigelser i de fundne midterspændinger er for stor (> 0.3 V).
Bit 16: Intern fejl - fejl ved læsning af et register (CAFE).
Bit 17: Intern fejl - fejl ved skrivning af et register (CAFE).
Bit 18: Intern fejl - midterspændingstilpasning findes ikke.
Bit 19: Intern fejl - fejl i ADC-adgang.
Bit 20: Intern fejl - ingen nulgennemgang fundet.
Bit 28: Fejl under initialiseringen af EnDat 2.2-måleapparatet.
Bit 29: Fejl under udlæsningen af data fra EnDat 2.2-måleapparatet.
Bit 30: EEPROM-checksum for EnDat 2.2-måleapparatet forkert.
Bit 31: Data fra EnDat 2.2-måleapparatet ikke konsistent.
OBS:
Bit 0, 1: Til 6SL3055-0AA00-5*A0
Bit 2 ... 20: Fra 6SL3055-0AA00-5*A1
Se også: p0491

Afhjælpning: Kvitter fejlen.
Hvis fejlen ikke kan kvitteres:
Bit 2 ... 9: Kontroller encoderens strømforsyning.
Bit 2... 14: Kontroller pågældende ledning
Bit 15 uden andre bits: Kontroller spor R, Kontroller indstillingerne i p0404.
Bit 28: Kontroller ledningen mellem EnDat 2.2 converteren og måleapparatet.
Bit 29 ... 31: Udskift det defekte måleapparat.

231811 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoderserienummer ændret

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Motorencoderens serienummer på en synkronmotor er ændret. Ændringen kontrolleres kun for encodere med serienummer (f.eks. EnDat-encoder) og indbygningsmotorer (f.eks. p0300 = 401) eller fremmedmotorer (p0300 = 2). Årsag 1: - Encoderen blev udskiftet. Årsag 2: - Ny idriftsættelse af en fremmed-, indbygnings- eller lineærmotor. Årsag 3: - Motoren med indbygget og justeret encoder blev udskiftet. Årsag 4: - Der blev udført en firmware-update til en version, som udfører en kontrol af encoderserienummeret. OBS: Med positionsreguleringen kontrolleres serienummeret under justeringens opstart (p2507 = 2). Ved justeret encoder (p2507 = 3) kontrolleres serienummeret for ændringer og justeringen nulstilles eventuelt (p2507 = 1). Gør følgende for at skjule overvågning af serienummer: - Indstil følgende serienumre for den pågældende encoderdatablok: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0. - Indstil F07414 til meddelelsestype N (p2118, p2119). Se også: p0491
Afhjælpning:	Re årsag 1, 2: Udfør en automatisk justering med polidentifikationen. Kvitter fejlen. Start polidentifikationen med p1990 = 1. Kontroller derefter at polidentifikationen blev korrekt udført. SERVO: Hvis der er valgt en polidentifikationsfunktion i p1980 og hvis p0301 ikke indeholder en motortype med en encoder der er justeret på fabrikken, aktiveres p1990 automatisk. eller Indstil justeringen med p0431. Det nye serienummer overtages automatisk. eller Udfør en mekanisk justering af encoderen. Overtag det nye serienummer med p0440 = 1. Re årsag 3, 4: Overtag det nye serienummer med p0440 = 1.

231812 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Forespurgt cyklus eller RX- / TX-timing understøttes ikke**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** En cyklus eller RX-/TX-timing der forespørges af Control Unit understøttes ikke.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

0: Applikationscyklussen understøttes ikke.

1: DRIVE-CLiQ-cyklussen understøttes ikke.

2: Afstanden mellem RX- og TX-tidspunkterne er for ringe.

3: TX-tidspunkt for tidligt.

Afhjælpning: Udfør POWER ON (tænd/sluk ved alle komponenter).

231813 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Hardware logikmodul defekt**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: INGEN

Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING
Årsag: Logikenheden i DRIVE-CLiQ encoderen er defekt.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):
 Bit 0: ALU watchdog er udløst.
 Bit 1: ALU har fundet en reaktionsfejl.
Afhjælpning: Udskift encoder, når fejlen opstår igen.

231820 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegram

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: FRA2
 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encode.
 Fejlårsag:
 1 (= 01 hex):
 Checksumfejl (CRC-fejl).
 2 (= 02 hex):
 Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.
 3 (= 03 hex):
 Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.
 4 (= 04 hex):
 Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.
 5 (= 05 hex):
 Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.
 6 (= 06 hex):
 Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.
 7 (= 07 hex):
 Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.
 8 (= 08 hex):
 Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.
 9 (= 09 hex):
 Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.
 16 (= 10 hex):
 Det modtagne telegram er for tidligt.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
 Se også: p0491
Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

231835 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: FRA2
 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag Se også: p0491
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponenter.

231836 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Sendefejl for DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder. Dataene kunne ikke afsendes. Fejlårsag: 65 (= 41 hex): Telegramtypen svarer ikke til sendelisten. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag Se også: p0491
Afhjælpning:	Udfør POWER ON.

231837 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Komponentfejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes. Fejlårsag: 32 (= 20 hex): Fejl i telegrammets header. 35 (= 23 hex): Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 66 (= 42 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 67 (= 43 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904). - Udskift pågældende komponent.

231845 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder. Fejlårsag: 11 (= 0B hex): Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag Se også: p0491
Afhjælpning:	Udfør POWER ON (sluk/tænd).

231850 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Encoderfortolkning, intern softwarefejl

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (INGEN) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	POWER ON

Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl i Sensor Module på encoder 1.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
1: Baggrund time slice er blokeret.
2: Checksum over kodelager er ikke korrekt.
10000: OEM-lager på EnDat-encoderen indeholder uforståelige data.
11000 ... 11499: Beskrivelsesdata fra EEPROM forkerte.
11500 ... 11899: Kalibreringsdata fra EEPROM forkerte.
11900 ... 11999: Konfigurationsdata fra EEPROM forkerte.
12000 ... 12008: Kommunikationen med analog-digital-converteren forstyrret.
16000: DRIVE-CLiQ encoder initialisering applikation forkert.
16001: DRIVE-CLiQ encoder initialisering ALU forkert.
16002: DRIVE-CLiQ encoder HSI / SISI initialisering forkert.
16003: DRIVE-CLiQ encoder Safety-initialisering forkert.
16004: DRIVE-CLiQ encoder intern systemfejl.
Se også: p0491

Afhjælpning:

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware-version i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

231851 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 1) til Control Unit
Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Opgrader firmwares for den pågældende komponent.
- Udfør POWER ON for den pågældende komponent (sluk/tænd).

231860 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 1) til Control Unit Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 9 (= 09 hex): DRIVE-CLiQ-kommunikation fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder et svigt af forsyningsspændingen. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. 17 (11 hex): CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt. 18 (= 12 hex): Telegrammet er kortere end i længdebyte eller i modtagelisten og det modtagne telegram er for tidligt. 19 (= 13 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 20 (= 14 hex): Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 21 (= 15 hex): Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt. 25 (= 19 hex): Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

231875 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Forsyningsspænding svigter

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2

Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:** DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen.
Fejlårsag:
9 (= 09 hex):
Komponentens forsyningsspænding svigter.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...).
 - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

231885 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:
Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 1) til Control Unit.
Deltagerne sender og modtager ikke synkront.
Fejlårsag:
26 (= 1A hex):
Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt.
33 (= 21 hex):
Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.
34 (= 22 hex):
Tidsfejl i telegrammets modtageliste.
64 (= 40 hex):
Tidsfejl i telegrammets sendeliste.
98 (= 62 hex):
Fejl under overgangen i den cykliske drift.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
- Afhjælpning:**
- Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent.
 - Udfør POWER ON.
 - Udskift pågældende komponent.

231886 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:
Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: ENCODER (INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 1) til Control Unit er forkert. Dataene kunne ikke afsendes. Fejlårsag: 65 (= 41 hex): Telegramtypen svarer ikke til sendelisten. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON. - Kontroller om encoderens (r0148) firmware-version svarer til firmware-versionen på Control Unit (r0018).

231887	<Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN (FRA1, FRA2) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (Sensor Module til encoder 1). En forkert hardware kan ikke udelukkes. Fejlårsag: 32 (= 20 hex): Fejl i telegrammets header. 35 (= 23 hex): Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 66 (= 42 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 67 (= 43 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 96 (= 60 hex): Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling. 97 (= 61 hex): Udskiftningen af mærkedata varer for længe. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904). - Udskift pågældende komponent.

231895	<Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i alternerende cyklisk dataoverførsel
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN (FRA1, FRA2) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 1) til Control Unit.
Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning: Udfør POWER ON.

231896 <Stedsoplysninger>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Komponentegenskaber inkonsistente

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
 Servo: FRA2 (ENCODER, FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (ENCODER, FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (Sensor Module for encoder 1) der er angivet af fejlværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Komponentnummer.
Afhjælpning:

- Under en ledningsudskiftning må der kun anvendes ledninger med samme længde.
- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

231899 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Der er opstået en fejl på Sensor Module for encoder 1, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.
 Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Fejlens nummer.
 OBS:
 I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.
 Se også: p0491
Afhjælpning:

- Udskift firmware på Sensor Module med en ældre firmware-version (r0148).
- Opgrader firmware på Control Unit (r0018).

231902 <Stedsoplysninger>Encoder 1: SPI-bus fejl opstået

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Fejl under betjening af en intern SPI-bus.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

231903 <Stedsoplysninger>Encoder 1: I2C-BUS fejl opstået

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejl under betjening af en intern I2C-bus.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

231905 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i encoder-parametreringen

Meddelelsesværdi: Parameter: %1, ekstra information: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	I encoder-parametreringen er der registreret en fejl. Eventuelt passer den parametrede encodertype ikke til den tilsluttede. Den pågældende parameter kan beregnes som følger: - Find parameternummer via fejlverdien (r0949). - Beregn parameterindeks (p0187). Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): yyyyxxx dec: yyyy = Ekstra information, xxxx = parameter xxxx = 421: Absolutpositionen i protokollen skal være mindre end eller lig med 30 bit ved en EnDat-/SSI-encoder. yyyy = 0: Der er ingen yderligere informationer. yyyy = 1: Niveau HTL (p0405.1 = 0) kombineret med sporovervågning A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) understøttes ikke af denne komponent. yyyy = 2: I p0400 er der indtastet et kodenummer for en identificeret encoder, men der blev ikke udført en identifikation. Start en ny encoderidentifikation. yyyy = 3: I p0400 er der indtastet et kodenummer for en identificeret encoder, men der blev ikke udført en identifikation. I p0400 vælges en liste-encoder med et kodenummer < 10000. yyyy = 4: SSI-encoder (p0404.9 = 1) uden spor A/B understøttes ikke af denne komponent. yyyy = 5: Ved SQW-encoderen er værdien i p4686 større end p0425. yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-encoderen kan ikke anvendes til denne firmware-version yyyy = 7: Ved SQW-encoder er Xfkt1 korrektion (p0437.2) kun tilladt ved ækvidistante nulmærker. yyyy = 8: Motorens polparbredde understøttes ikke af den anvendte lineære målestok. yyyy = 9: Positionens længde i EnDat-protokollen må maksimalt udgøre 32 bit. yyyy = 10: Den tilsluttede encoder understøttes ikke. yyyy = 11: Sporovervågningen understøttes ikke af hardwaren. Se også: p0491
Afhjælpning:	- Kontroller om den tilsluttede encodertype svarer til den parametrede. - Korriger parameteren fra fejlverdien (r0949) og p0187. - Re parameternummer 314: Kontroller polpartallet og målegearkasseudvekslingen. Kvotienten "polpartal" divideret med "målegearkasseudvekslingen" skal være mindre end eller lig med 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912	<Stedsoplysninger>Encoder 1: Apparatkombinationen er ikke tilladt
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: ENCODER (INGEN) Servo: ENCODER (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: ENCODER (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Den udvalgte apparatkombination understøttes ikke. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1003: Det tilsluttede måleapparat kan ikke drives med EnDat 2.2-converteren. Måleapparatet har for eksempel ingen stregtal/opløsning på 2^n. 1005: Måleapparattypen (inkrementel) understøttes ikke af EnDat 2.2-converteren. 1006: Den maksimale varighed (31.25 µs) for EnDat overførslen blev overskredet. 2001: Den indstillede kombination af strømregulatortakt, DP-takt og Safety-takt understøttes ikke af EnDat 2.2-converteren. 2002: Det lineære måleapparats opløsning passer ikke til polparbredden for den lineære motor. Polparvidde minimal = $p0422 \cdot 2^{20}$
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 1003, 1005, 1006: - Anvend et tilladt måleapparat. Re fejlsværdi = 2001: - Indstil tilladt taktkombination (anvend evt. standardindstillinger). Re fejlsværdi = 2002: - Anvend et måleapparat med en lavere opløsning (p0422).

231915 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i encoderens konfiguration

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Konfigurationen af encoder 1 er forkert. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Omparametrering mellem fejl/alarm er ugyldig. 419: Encoderen erkender ved projekteret finopløsning Gx-XAKT2 en maks. mulig absolut faktisk positionsværdi (r0483), der ikke kan vises inden for 32 bit.
Afhjælpning:	Re alarmværdi = 1: Udfør ikke en omparametrering mellem fejl/alarm. Re alarmværdi = 419: Reducer finopløsningen (p0419), eller deaktiver overvågningen (p0437.25), hvis ikke hele Multiturnområdet skal anvendes.

231916 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl i encoder-parametreringen

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1, ekstra information: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: ENCODER (FRA1, FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME

- Årsag:** Der er fundet fundet en encoder-parameter som indeholder fejl.
Eventuelt stemmer den parametredede encodertype ikke overens med den tilsluttede.
Den pågældende parameter kan findes på følgende måde:
- Find parameternummer via fejlværdi (r0949).
- Find parameterindeks (p0187).
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Parameternummer.
Se også: p0491
- Afhjælpning:** - Kontroller om den tilsluttede encodertype svarer til den parametredede.
- Korriger parameteren fra fejlværdien (r0949) og p0187.

231920 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Fejl temperatursensor (motor)

- Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1, kanalnummer: %2
- Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** INGEN
- Årsag:** Der er fundet en fejl under fortolkningen af motorens temperatursensor.
Fejlårsag:
1 (= 01 hex):
Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Målt modstand for lav.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Yderligere værdier:
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Henvielse til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Se også: p0491
- Afhjælpning:** - Kontroller encoderledningen for korrekt type og tilslutning.
- Kontroller valget af temperatursensoren i p0600 til p0603.
- Udskift Sensor Module (hardwarefejl eller forkerte kalibreringsdata).

231930 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Datalogger har gemt dataene

- Meddelelsesværdi:** -
- Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
- Reaktion:** INGEN
- Kvittering:** INGEN
- Årsag:** Er "datalogger" funktionen aktiveret (p0437.0 = 1), er der opstået en fejl på Sensor Module. Denne alarm indikerer, at der blev gemt diagnosedata for fejlen på hukommelseskortet.
Diagnosedataene gemmes i det følgende bibliotek:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
I TXT-filen findes følgende informationer:
- Visning af den senest skrevne BIN-fil.
- Antallet af mulige skriveprocesser (talt ned fra 10000).
OBS:
BIN-filernes fortolkning kan kun ske Siemens-internt.

Afhjælpning: Ingen nødvendig:
Denne alarm annulleres automatisk.
Dataloggeren er klar til optagelse af næste fejltilfælde.

231940 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Spindelsensor S1 spænding forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Anlogsensorens S1 spænding for spindlen ligger uden for det tilladte område.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Signalniveau fra sensor S1.

OBS:

Et signalniveau på 500 mV svarer til talværdien 500 dec.

Afhjælpning:

- Kontroller opspændingsværktøjet.
- Kontroller tolerancen, og tilpas efter behov (p5040).
- Kontroller tærsklerne, og tilpas efter behov (p5041).
- Kontroller den analoge sensor S1 og forbindelserne.

Se også: p5040, p5041

231950 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: ENCODER (FRA2)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der opstod en intern softwarefejl i dæmpningsmodulet.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Fejlsværdien indeholder informationer om fejlkilden.

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- Opgrader evt. firmwaren i Sensor Module til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

231999 <Stedsoplysninger>Encoder 1: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er opstået en alarm på Sensor Module for encoder 1, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.

Dette kan ske, hvis firmwaren på en af disse komponenter er nyere end firmwaren på Control Unit.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Alarmens nummer.

OBS:

I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.

Se også: p0491

Afhjælpning:

- Udskift fastprogram på Sensor Module med en ældre fastprogramversion (r0148).
- Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

232100 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Nulmærkeafstand forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametrede nulmærkeafstand. Ved afstandskodede encodere udregnes nulmærkeafstanden ud fra parvist registrerede nulmærker. Heraf kan man slutte at et manglende nulmærke afhængigt af pardannelsen ikke kan medføre en fejl og derfor ikke påvirker systemet. Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder). Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Sidst målte nulmærkeafstand i inkremitter (4 inkremitter = 1 encoderstreg). Fortegnet markerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvivalente nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425). - Ved en melding over omdrejningstæterskelen skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438). - Udskift encoder eller encoderledning.

232101 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Nulmærkeafstand svigtet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Den 1.5 gange parametrede nulmærkeafstand blev overskredet. Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder). Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Antallet af inkremitter efter POWER ON eller siden sidst registrerede nulmærke (4 inkremitter = 1 encoderstreg).
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvivalente nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0425). - Ved en melding over omdrejningstæterskelen skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438). - Hvis p0437.1 er aktiv, skal p4686 kontrolleres. - Udskift encoder eller encoderledning.

232103 <Stedsoplysninger>Encoder 2Signalniveau nulmærke (spor R) uden for tolerance

Meddelelsesværdi:	Spor R: %1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

- Årsag:** Nulmærkesignalets (spor R) signalniveau ved encoder 2 ligger ikke i tolerancebåndet.
 Fejlen kan udløses, hvis det unipolære spændingsområde (RP/RN) eller den differentielle amplitude overskrides.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
 yyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signalniveau for spor R (16 bit med fortegn):
 Nominelt skal udløsetærsklerne for encoderens unipolære signalniveau være i området 1400 mV +/- 3500 mV.
 Udløsetærsklerne ligger dog ved < 1600 mV og > 3300 mV.
 Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = ... 21299 dec.
 OBS:
 Denne analoge værdi for amplitudefejlen er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen for Sensor Module.
 Fejlsværdien kan kun vises mellem -32768 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
 Signalniveauets fortolkning udføres kun, hvis følgende betingelser er opfyldte:
 - Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1).
 - Overvågningen er aktiveret (p0437.31 = 1).
- Afhjælpning:**
- Kontroller hastighedsområdet, frekvensgangen (amplitudegang) for måleudstyret er eventuelt ikke nok til hastighedsområdet.
 - Kontroller om encoderledning og skærm er udlagt iht. EMC.
 - Kontroller stikforbindelser og kontakter.
 - Kontroller encodertypen (encoder med nulmærke).
 - Kontroller, om nulmærket er tilsluttet, og signalledningerne RP og RN er forbundet korrekt.
 - Udskift encoderledningen.
 - Er kodeskiven snavset, eller er lampen gammel, skal encoderen udskiftes.

232110 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Seriel kommunikation forstyrret

Meldelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Overførslen af den serielle kommunikationsprotokol mellem encoder og intern eller ekstern analysemodel er forkert.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Ved en EnDat 2.1-encoder er fejlsværdiens betydning som følger:

Bit 0: Alarmbit i positionsprotokol.

Bit 1: Forkert hvileniveau på dataledning.

Bit 2: Encoder reagerer ikke (leverer intet startbit inden for 50 ms).

Bit 3: CRC-fejl: Checksummen i protokollen på encoderen svarer ikke til dataene.

Bit 4: Kvittering fra encoder forkert: Encoderen har forstået ordren forkert eller kan ikke udføre den.

Bit 5: Intern fejl i seriel driver: Der blev forespurgt en ugyldig mode-kommando.

Bit 6: Timeout under cyklisk læsning.

Bit 7: Timeout ved registerkommunikation.

Bit 8: Protokol er for lang (f.eks. > 64 Bit).

Bit 9: Overløb af modtagebuffer.

Bit 10: Frameerror ved dobbelt læsning.

Bit 11: Parity fejl.

Bit 12: Dataledningsniveau forkert under monoflop tid.

Bit 13: Dataledning forkert.

Bit 14: Fejl ved registerkommunikationen.

Bit 15: Intern kommunikationsfejl.

Bemærk:

Ved en EnDat 2.2-encoder er fejlsværdiens betydning beskrevet ved F3x135 (x = 1, 2, 3).

Afhjælpning:	Re fejlværdi bit 0 = 1: - Encoder defekt. F31111 giver eventuelt yderligere detaljer. Re fejlværdi Bit 1 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 2 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 3 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 4 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 5 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 6 = 1: - Udfør firmware-update på Sensor Module. Re fejlværdi bit 7 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 8 = 1: - Kontroller parametring (p0429.2). Re fejlværdi Bit 9 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 10 = 1: - Kontroller parametring (p0429.2, p0449). Re fejlværdi Bit 11 = 1: - Kontroller parametring (p0436). Re fejlværdi Bit 12 = 1: - Kontroller parametring (p0429.6). Re fejlværdi Bit 13 = 1: - Kontroller dataledningen. Re fejlværdi bit 14 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning.
---------------------	---

232111 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Absolutencoderen melder en intern fejl (detaljeret information)

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Absolutværdi-encoderens fejlord melder detaljerede oplysninger (fejlbits). Ved p0404.8 = 0 gælder: Fejlværdi for Siemens-intern fejldiagnose. Ved p0404.8 = 1 gælder: Fejlværdi (r0949, fortolkes binært): yyyyxxxx hex: yyyy = ekstra information, xxxx = fejlårsag yyyy = 0: Bit 0: Belysning svigter. Bit 1: Signalamplitude for lille. Bit 2: Positions værdi forkert. Bit 3: Overspænding encoderforsyning. Bit 4: Underspænding encoderforsyning. Bit 5: Overstrøm encoderforsyning. Bit 6: Batteriet skal skiftes.

Afhjælpning: Ved yyyy = 0:
 Re fejlsværdi bit 0 = 1:
 Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor.
 Re fejlsværdi bit 1 = 1:
 Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: udskift motor.
 Re fejlsværdi bit 2 = 1:
 Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor.
 Re fejlsværdi bit 3 = 1:
 Forkert 5-V forsyningsspænding.
 Når der anvendes en SMC: Kontroller stikledningen mellem encoder og SMC eller udskift SMC.
 Når der anvendes en motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor.
 Re fejlsværdi bit 4 = 1:
 Forkert 5-V forsyningsspænding.
 Når der anvendes en SMC: Kontroller stikledningen mellem encoder og SMC eller udskift SMC.
 Når der anvendes en motor med DRIVE-CLiQ: Udskift motor.
 Re fejlsværdi bit 5 = 1:
 Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor
 Re fejlsværdi bit 6 = 1:
 Der skal skiftes batteri (kun ved encodere med batteribuffering).
 Ved yyyy = 1:
 Encoderen er defekt. Udskift encoderen.

232112 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoderen melder en intern fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderen melder en programmeret fejlbit via den serielle protokol.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):
 Bit 0: Fejlbit i positionsprotokollen.

Afhjælpning: Ved fejlsværdi Bit 0 = 1:
 Ved en EnDat encoder har F31111 eventuelt yderligere detaljer.

232115 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signálniveau spor A eller B for lavt

Meddelelsesværdi: Spor A: %1, spor B: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) på encoderen overskrider den tilladte tolerance. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxx hex: yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn) xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 ... 25/+20 %). Udløsetærsklen ligger derimod ved < 170 mV (indgangsfrekvens <= 256 kHz) eller < 120 mV (indgangsfrekvens > 256 kHz). Et signalniveau på 500 mV spidsverdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec. Henvisning til Sensor Module for resolveren (f.eks. SMC10): Nominelt ligger signalniveauet på 2900 mV (2.0 Veff). Udløsetærsklen ligger ved < 1070 mV og ved > 3582 mV. Et signalniveau på 2900 mV spidsverdi svarer til talværdien 6666 hex = 26214 dec. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejludløsningen for Sensor Module.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encoder eller encoderledning. - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter). - Ved målesystemer uden egen lejringsgælder: - Kontroller justering af tasthovedet og lejrings af målehjulet. - Ved målesystemer med egen lejrings gælder: - Kontroller at der ikke udøves et aksialt tryk på encoderhuset.

232116 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signalniveau spor A eller B for lavt

Meddelelsesværdi:	Spor A: %1, spor B: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Signalniveauet på de ensrettede encodersignaler A og B ved encoderen ligger ikke i tolerancebåndet. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxx hex: yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn) xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 600 mV (500 mV -25/+20 %). Udløsetærsklen ligger ved < 130 mV. Et signalniveau på 500 mV spidsverdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejludløsningen for Sensor Module.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter)

232117 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Inverteringsfejl, signal A/B/B

Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	For en firkantencoder (bipolær, double ended) er signalet A*, B* og R* ikke inverteret til signalerne A, B og R. Fejlværdi /r0949, fortolkes binært): Bit 0 ... 15: Kun til Siemens-intern fejldiagnose. Bit 16: Fejl spor A Bit 17: Fejl spor B. Bit 18: Fejl spor R. OBS: Ved SMC30 (kun artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 og 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gælder: Der anvendes en firkantencoder uden spor R, og sporovervågningen (p0405.2 = 1) er aktiveret.
Afhjælpning:	- Kontroller encoder/ledning. - Afgiver encoderen signaler og dertil inverterede signaler? OBS: Ved SMC30 (kun artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 og 6SL3055-0AA00-5CA1) gælder: - Kontroller indstillingen for p0405 (p0405.2 = 1 er kun mulig, hvis encoderen er tilsluttet X520). Ved en firkantencoder uden spor R skal følgende broer indstilles for tilslutning til X520 (SMC30) eller X23 (CUA32, CU310): - Pin 10 (referencesignal R) <--> pin 7 (encoderforsyning masse) - Pin 11 (referencesignal inverteret) <--> pin 4 (encoderforsyning)

232118 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Omdrejningstalændring ikke sandsynlig

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Ved en HTL/TTL-encoder har omdrejningstalændringen mellem to samplingscyklusser overskredet værdien i p0492. Ændringen i den eventuelt udregnede aktuel omdrejningstalværdi overvåges i strømregulatorens samplingstid. Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose. Se også: p0492
Afhjælpning:	- Kontroller tachometertiledningen for afbrydelser. - Kontroller tachometerskærmens jordslutning. - Forhøj eventuelt den maksimale omdrejningstalforskel per samplingscyklus (p0492).

232120 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i encoderens forsyningsspænding

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Der blev fastslået en fejl i forsyningsspændingen til encoderen. Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: Underspænding på sense-ledning. Bit 1: Overstrøm på encoderens forsyning. Bit 2: Overstrøm ved encoderens forsyning på ledning resolvermagnetisering negativ Bit 3: Overstrøm ved encoderens forsyning på ledning reservemagnetisering positiv. Bit 4: 24 V forsyningen via Power Module (PM) er overbelastet. Bit 5: Overstrøm ved converterens EnDat-tilslutning. Bit 6: Overspænding ved converterens EnDat-tilslutning. Bit 7: Hardwarefejl ved converterens EnDat-tilslutning. OBS: Forveksles encoderkablerne 6FX2002-2EQ00-.... og 6FX2002-2CH00-.... kan dette ødelægge encoderen, da driftsspændingens pins er ombyttet.
Afhjælpning:	Re fejlsværdi bit 0 = 1: - Er det korrekte encoderkabel tilsluttet? - Kontroller encoderkablets stikforbindelser. - SMC30: Kontroller parametring (p0404.22). Re fejlsværdi bit 1 = 1: - Er det korrekte encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel. Re fejlsværdi bit 2 = 1: - Korrekt encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel Re fejlsværdi bit 3 = 1: - Korrekt encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel. Re fejlsværdi bit 5 0 1: - Er måleapparatet korrekt tilsluttet converteren? - Udskift måleapparatet eller ledningen til måleapparatet. Re fejlsværdi bit 6, 7 = 1: - Udskift den defekte EnDat 2.2 converter.

232121 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i fundet kommuteringsposition

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Der blev registreret en fejl under registrering af kommuteringsposition.
Afhjælpning:	Udskift motor med DRIVE-CLiQ eller det pågældende Sensor Module.

232122 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Hardwarefejl Sensor Module

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA1
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der er fundet en intern hardwarefejl i Sensor Module. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1: Referencespænding forkert. 2: Intern underspænding. 3: Intern overspænding.
Afhjælpning:	Udskift motor med DRIVE-CLiQ eller det pågældende Sensor Module.

232123 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signalniveau A/B uden for tolerancen**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Det unipolære niveau (AP/AN eller BP/BN) ved encoder 2 ligger uden for tolerancen.
Fejlsværdi (r0949, fortolk binært):
Bit 0 = 1: Enten AP eller AN uden for tolerancen.
Bit 16 = 1: Enten BP eller BN uden for tolerancen..
Nominelt skal encoderens unipolære signalniveau være i området 2500 mV +/- 500 mV.
Udløsetærsklerne ligger ved < 1700 mV og ved > 3300 mV.
OBS:

Signalniveauet fortolkes kun, hvis følgende betingelser er opfyldte:

- Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1).
- Overvågningen er aktiveret (p0437.31. = 1).

Afhjælpning:

- Kontroller om encoderledning og skærm er udlagt iht. EMC.
- Kontroller stikforbindelser og kontakter.
- Kontroller, om en signalledning er kortslettet med masse, eller kontroller driftsspændingen.
- Udskift encoderledningen.

232125 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signalniveau spor A eller B for højt**Meddelelsesværdi:** Spor A: %1, spor B: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) ved encoderen overskrider den tilladte grænseværdi.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex.
yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn)
xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn)
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger ved > 750 mV. Ligeledes medfører en overstyring af A/D-konverteren også denne fejl.
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.
Henvisning til Sensor Module for resolveren (f.eks. SMC10):
Nominelt ligger signalniveauerne ved 2900 mV (2.0 veff).
Udløsetærsklen ligger ved > 3582 mV.
Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 6666 hex = 26214 dec.
OBS:
Amplitudedefejlens analoge værdier er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen for Sensor Module.
Afhjælpning:

- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
- Udskift encoder eller encoderledning.

232126 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signalniveau spor A eller B for højt**Meddelelsesværdi:** Amplitude: %1, vinkel: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING

- Årsag:** Signalniveauet ($|A| + |B|$) ved encoder 1 overskrider den tilladte tolerance.
 Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 yyyyyxxx hex:
 yyyy = vinkel
 xxxx = amplitude, dvs. roden af $A^2 + B^2$ (16 bit uden fortegn)
 Nominelt skal encoderens signalniveau være i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Udløsetærsklen ligger dog ved $(|A| + |B|) > 1120$ mV eller roden af $(A^2 + B^2) > 955$ mV.
 Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 299A hex = 10650 dec.
 Vinklen 0 ... FFFF hex svarer til 0 ... 360 grader finposition. Nul grader ligger ved spor Bs negative nulgennemgang.
 OBS:
 Amplitudedefjens analoge værdier er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen på Sensor Module.
- Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
 - Udskift encoder eller encoderledning.

232129 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Positionsforskel Hallsensor/spor C/D og spor A/B for stor

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

- Årsag:** Fejlen ved spor C/D er større end $\pm 15^\circ$ mekanisk eller $\pm 60^\circ$ elektrisk eller fejlen ved Hallsignalerne er større end $\pm 60^\circ$ elektrisk.
 En periode for spor C/D svarer til 360° mekanisk.
 En periode for Hallsignaler svarer til 360° elektrisk.
 Overvågningen aktiveres f.eks., hvis Hallsensorerne blev tilsluttet i stedet for spor C/D med forkert omdrejningsretning eller hvis den afgiver for upræcise værdier.
 Efter en finsynkronisering med et referencemærke eller 2 referencemærker ved afstandskodede encodere udløses denne fejl ikke længere, men derimod alarmer A32429.
 Fejlverdi (r0949, fortolk decimal):
 Ved spor C/D gælder:
 Målt afvigelse som mekanisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1°).
 Ved Hallsignaler gælder:
 Målt afvigelse som elektrisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1°).

- Afhjælpning:**
- Spor C eller D er ikke tilsluttet.
 - Korriger omdrejningsretning for eventuelt tilsluttet Hallsensor som erstatning for spor C/D.
 - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller Hallsensorens justering.

232130 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Nulmærke og position fra grovsynkronisering forkert

Meddelelsesværdi: Vinkelafvigelse elektrisk: %1, vinkel mekanisk: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Efter en initialisering af polen med spor C/D, Hallsignaler eller polidentifikation blev nulmærket registreret uden for det tilladte område. Kontrollen udføres for afstandskodede encodere efter at 2 nulmærker er passeret. Finsynkroniseringen udføres ikke. Efter en initialisering via spor C/D (p0404) kontrolleres det om nulmærket opstår i et vinkelområde på +/-18 ° mekanisk. Efter en initialisering via Hallsensorer (p0404) eller en polidentifikation (p1982) kontrolleres det om nulmærket opstår i et vinkelområde på +/-60 ° elektrisk. Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal): yyyxxxx hex yyyy: Fastslået mekanisk nulmærkeposition (kan kun bruges ved spor C/D). xxxx: Nulmærkets afvigelse fra den forventede position som elektrisk vinkel. Normering: 32768 dec = 180 °
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller tilslutningen ved Hallsensorer som erstatning for spor C/D. - Kontroller tilslutningen af spor C eller D. - Udskift encoder eller encoderledning.

232131	<Stedsoplysninger>Encoder 2: Afvigelse position inkrementel/absolut for stor
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Absolutencoder: Under en cyklisk udlæsning af den absolute position blev der fastslået en for stor forskel i forhold til den inkrementelle position. Den udlæste absolute position forkastes. Grænseværdi for afvigelsen: - EnDat-encoder: Afgives af encoder og udgør mindst 2 kvadranter (f.eks. EQI 1325 > 2 kvadranter, EQN 1325 > 50 kvadranter). - Andre encodere: 15 streger = 60 kvadranter. Inkrementalencoder: Da nulimpulsen blev passeret blev der fastslået en afvigelse i den inkrementelle position. Ved ækvidistante nulmærker gælder: - Det første overkørte nulmærke giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærker skal have n gange afstanden baseret på det første nulmærke. Ved afstandskodede nulmærker gælder: - Det første nulmærkepar giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærkepar skal have den forventede afstand til det første nulmærkepar. Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Afgivelser i kvadranter (1 streg = 4 kvadranter).
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller snavsaflejringer på kodeskiven eller kraftige magnetfelter i omgivelserne. - Tilpas parameteren for nulmærkeafstanden (p0425). - Ved en melding over omdrejningstærsken skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438).

232135	<Stedsoplysninger>Fejl 2: Fejl ved positionsbestemmelse (singleturn)
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderen har fundet en fejl ved positionsbestemmelse (singleturn) og afgiver bitvise tilstandsinformationer i et internt status/fejlord.

En del af disse bits medfører denne fejludløsning. Andre bits er statusmeldinger. Status/fejlordet vises i fejlværdien.

Henvisninger til bitbetegnelsen:

Den første betegnelse gælder for DRIVE-CLiQ-encoderen, den anden for EnDat 2.2.-encoderen.

Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0: F1 (Safety statusmelding)

Bit 1: F2 (Safety statusmelding)

Bit 2: Reserveret (belysning)

Bit 3: Reserveret (signalamplitude)

Bit 4: Reserveret (positions værdi)

Bit 5: Reserveret (overspænding)

Bit 6: Reserveret (underspænding) / hardwarefejl EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reserveret (overstrøm) / EnDat-encoder trukket fra i ikke-parkeret tilstand (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reserveret (batteri) / overstrøm EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3)

Bit 9: Reserveret / overspænding EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 19: Overspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 20: Underspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 21: Overstrøm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 22: Temperaturoverskridelse (--> F3x405, x = 1, 2, 3)

Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusmelding)

Bit 24: Singleturn system (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 25: Singleturn power down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 27: Multiturn position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 28: Multiturn system (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 29: Multiturn power down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 30: Multiturn overflow / underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 31: Multiturn batteri (reserveret)

Afhjælpning: - Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.

- Udskift evt. encoderen.

Bemærk:

En EnDat 2.2-encoder må kun trækkes fra og sættes i tilstanden "parkeret".

Blev en EnDat 2.2-encoder ikke trukket fra i tilstanden "parkeret", skal der udføres en POWER ON (sluk/tænd) for at kvittere fejlen, efter at encoderen er sat i.

232136 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

HLA: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Encoderen har opdaget en fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn) og afgiver bitvise tilstandsinformationer i et internt status/fejlord. En del af disse bits medfører denne fejludløsning. Andre bits er statusmeldinger. Status/fejlordet vises i fejlværdien. Henvisninger til bitbetegnelsen: Den første betegnelse gælder for DRIVE-CLiQ-encoderen, den anden for EnDat 2.2.-encoderen. Fejlværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: F1 (Safety statusmelding) Bit 1: F2 (Safety statusmelding) Bit 2: Reserveret (belysning) Bit 3: Reserveret (signalamplitude) Bit 4: Reserveret (positions værdi) Bit 5: Reserveret (overspænding) Bit 6: Reserveret (underspænding) / hardwarefejl EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserveret (overstrøm) / EnDat-encoder trukket fra i ikke-parkeret tilstand (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserveret (batteri) / overstrøm EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3) Bit 9: Reserveret / overspænding EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 19: Overspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 20: Underspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 21: Overstrøm (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 22: Temperaturoverskridelse (--> F3x405, x = 1, 2, 3) Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusmelding) Bit 24: Singleturn system (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 25: Singleturn power down (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Bit 26: Multiturn position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 27: Multiturn position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 28: Multiturn system (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 29: Multiturn power down (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 30: Multiturn overflow / underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Bit 31: Multiturn batteri (reserveret)
Afhjælpning:	- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien. - Udskift evt. encoderen. Bemærk: En EnDat 2.2-encoder må kun trækkes fra og sættes i tilstanden "parkeret". Blev en EnDat 2.2-encoder ikke trukket fra i tilstanden "parkeret", skal der udføres en POWER ON (sluk/tænd) for at kvittere fejlen, efter at encoderen er sat i.

232137 <Stedsoplysninger>Fejl 2: Fejl ved positionsbestemmelse (singleturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:

Der er opstået en fejl i DRIVE-CLiQ encoderen under positionsbestemmelsen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

yyxxxxxx hex: yy = Encodervariant, xxxxxx = bitkodning af fejlsårsag

Ved yy = 8 (0000 1000 bin) gælder:

- Bit 1: Signalovervågning (sin/cos)
- Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fejl positionsord 2.
- Bit 16: LED-overvågning.
- Bit 17: Fejl i positionsbestemmelse (Multiturn).
- Bit 23: Temperatur uden for grænseværdierne.

Ved yy = 11 (0000 1011 bin) gælder:

- Bit 0: Positionsord 1 forskel mellem omdrejningstæller og softwaretæller (XC_ERR).
- Bit 1: Positionsord 1 sporfejl ved inkrementalsignaler (LIS_ERR)
- Bit 2: Positionsord 1 fejl ved sammenligning af inkrementalsignaler (ST_ERR).
- Bit 3: Maksimalt tilladt temperatur overskredet (TEMP_ERR).
- Bit 4: Overspænding i strømforsyningen (MON_OVR_VOLT).
- Bit 5: Overstrøm i strømforsyningen (MON_OVR_CUR).
- Bit 6: Ubnderspænding i strømforsyningen (MON_UND_VOLT).
- Bit 7: Fejl i omdrejningstæller (MT_ERR).
- Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.
- Bit 11: Positionsord 1 statusbit: Singleturn position OK (ADC_ready).
- Bit 12: Positionsord 1 statusbit: Omdrejningstæller OK (MT_ready).
- Bit 13: Positionsord 1 hukommelsesfejl (MEM_ERR).
- Bit 14: Positionsord 1 fejl i absolut position (MLS_ERR).
- Bit 15: Positionsord 1 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).
- Bit 18: Positionsord 2 Fejl ved sammenligning mellem inkrementelle sporsignaler og absolut værdi (ST_ERR).
- Bit 21: Positionsord 2 hukommelsesfejl (MEM_ERR).
- Bit 22: Positionsord 2 fejl i absolut position (MLS_ERR).
- Bit 23: Positionsord 2 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Ved yy = 12 (0000 1100 bin) gælder:

- Bit 8: Encoderfejl.
- Bit 10: Fejl ved intern positionsdatatransport.

Ved yy = 14 (0000 1110 bin) gælder:

- Bit 0: Positionsord 1 temperatur uden for grænseværdierne.
- Bit 1: Positionsord 1 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn).
- Bit 2: Positionsord 1 FPGA-fejl.
- Bit 3: Positionsord 1 hastighedsfejl.
- Bit 4: Positionsord 1 kommunikationsfejl mellem FPGAs/fejl i inkrementelt signal.
- Bit 5: Positionsord 1 Timeout absolut værdi/fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn).
- Bit 6: Positionsord 1 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
- Bit 7: P 1 Intern fejl (FPGA-kommunikation/FPGA-parametrering/selvtest/software).
- Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.
- Bit 16: Positionsord 2 Temperatur uden for grænseværdien.
- Bit 17: Positionsord 2 Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn).
- Bit 18: Positionsord 2 FPGA-fejl.
- Bit 19: Positionsord 2 hastighedsfejl.

Bit 20: Positionsord 2 kommunikationsfejl mellem FPGAer.
Bit 21: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn).
Bit 22: Positionsord 2 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
Bit 23: Positonsord 2 Intern fejl (selvtest/software).

OBS:

For en encodervariant, der ikke er anført her, fås yderligere informationer om bitkodningen hos encoderens producent.

Afhjælpning:

- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
- Udskift evt. DRIVE-CLiQ-encoderen.

232138 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Der er opstået en fejl i DRIVE-CLiQ encoderen vedr. positionsbestemmelsen.

Fejlverdi (r0949, fortolkes binært):

yyxxxxxx hex: yy = Encodervariant, xxxxxx = bitkodning af fejlsag

Ved yy = 8 (0000 1000 bin) gælder:

- Bit 1: Signalovervågning (sin/cos)
- Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fejl positionsord 2.
- Bit 16: LED-overvågning.
- Bit 17: Fejl ved positionsbestemmelse i Multiturn.
- Bit 23: Temperatur uden for grænseværdierne.

Ved yy = 11 (0000 1011 bin) gælder:

- Bit 0: Positionsord 1 forskel mellem omdrejningstææer og softwaretæller (XC_ERR).
- Bit 1: Positionsord 1 sporfejl for inkrementalsignaler (LIS_ERR).
- Bit 2: Positionsord 1 fejl ved kalibrering mellem inkrementelle sporsignaler og absolutverdi (ST_ERR).
- Bit 3: Maksimalt tilladt temperatur overskredet (TEMP_ERR).
- Bit 4: Overspænding i strømforsyningen (MON_OVR_VOLT).
- Bit 5: Overstrøm i strømforsyningen (MON_OVR_CUR)
- Bit 6: Underspænding i strømforsyningen (MON_UND_VOLT)Spursignalen
- Bit 7: Fejl i omdrejningstælleren (MT_ERR)
- Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusidikator) fejl positionsord 2.
- Bit 11: Positionsord 1 Statusbit: Singleturn position OK (ADC_ready).
- Bit 12: Positionsord 1 Statusbit: Omdrejningstæller OK (MT_ready)
- Bit 13: Positionsord 1 hukommelsesfejl (MEM_ERR)
- Bit 14: Positionsord 1 fejl i absolut position (MLS_ERR).
- Bit 15: Positionsord 1 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).
- Bit 18: Positionsord 2 fejl ved sammenligning af inkrementelle sporsignal og absolut værdi (ST_ERR).
- Bit 21: Positionsord 2 hukommelsesfejl (MEM_ERR).
- Bit 22: Positionsord 2 fejl i absolut position (MLS_ERR).
- Bit 23: Positionsord 2 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Ved yy = 14 (0000 1110 bin) gælder:

- Bit 0: Positionsord 1 Temperatur uden for grænseværdier.
- Bit 1: Positionsord 1 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)
- Bit 2: Positionsord 1 FPGA-fejl.
- Bit 3: Positionsord 1 hastighedsfejl.
- Bit 4: Lagewort 1 Kommunikationsfehlern zwischen FPGAs/Fehler im inkrementellen Signal.
- Bit 5: Positionsord 1 Timeout absolut værdi/fejl i positionsbestemmelse (Singleturn).
- Bit 6: Positionsord 1 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
- Bit 7: Positionsord 1 Intern fejl (FPGA-kommunikation/FPGA-parametrering/selvtest/software).
- Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.
- Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.
- Bit 16: Positionsord 2 temperatur uden for grænseværdierne.
- Bit 17: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)
- Bit 18: Positionsord 2 FPGA-fejl.
- Bit 19: Positionsord 2 hastighedsfejl
- Bit 20: Positionsord 2 kommunikationsfejl mellem FPGAer
- Bit 21: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn)
- Bit 22: Positionsord 2 intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
- Bit 23: Positionsord 2 intern fejl (selvtest/software)

OBS:

For en encodervariant, der ikke er anført her, fås yderligere informationer om bitkodningen hos encoderens producent

Afhjælpning:

- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
- Udskift evt. DRIVE-CLiQ-encoderen.

232142 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Batterspænding fejl

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Encoderen anvender et batteri for at kunne lagre Multiturn-informationerne, når systemet er lukket ned. Batteriets spænding sørger ikke for nok buffer til Multiturn-informationerne.

Afhjælpning: udskift batteri.

232150 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Initialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: En encoderfunktion der er valgt i p0404 kan ikke udføres.
Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Fejlagtig encoder-funktion.
Bitprogrammeringen er den samme som i p0404 (f.eks. bit 5: Fejl i spor C/D).

Afhjælpning:

- Kontroller om indstillingen af p0404 er korrekt.
- Kontroller den anvendte encodertype (inkrementel/absolut) og encoderledningen ved SMCxx.
- Kontroller de yderligere fejlmeldinger, som beskriver fejlen i detaljer.

232151 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoderhastigheden er for høj under initialiseringen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderhastigheden er for høj under sensor modules initialisering.

Afhjælpning: Reducer encoderens hastighed under initialiseringen.
Sluk evt. for overvågningen (p0437.29).
Se også: p0437

232152 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Maks. signalfrekvens (spor A/B) overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderfortolkningens maksimale signalfrekvens blev overskredet.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Aktuel indgangsfrekvens i Hz.
Se også: p0408

Afhjælpning: - Reducer omdrejningstallet.
- Anvend en encoder med et mindre stregtal (p0408).

232153 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Identifikation mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en fejl under identificeringen på encoderen (ventede) med p0400 = 10100.
Den tilsluttede encoder kunne ikke identificeres.
Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
Bit 0: Datalængde forkert.
Se også: p0400

Afhjælpning: Konfigurer encoderen manuelt iht. databladet.

232160 <Stedsoplysninger>Encoder 2; Analogsensor kanal A svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan registreres.
2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4673).
3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrænsen (p4676).

Afhjælpning: Re fejlsværdi = 1:
- Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
Re fejlsværdi = 2:
- Kontroller spændingsindstilling pr. encoderperiode (p4673).
Re fejlsværdi = 3:
- Kontroller områdegrænsens indstilling og udvid eventuelt (p4676).

232161 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Analogsensor kanal B svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan registreres.
2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4675).
3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrænsen (p4676).

Afhjælpning: Re fejlværdi = 1:
 - Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
 Re fejlværdi = 2:
 - Kontroller spændingsindstilling pr. encoderperiode (p4675).
 Re fejlværdi = 3:
 - Kontroller områdegrænsens indstilling og øg den eventuelt (p4676).

232163 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Analog sensor positionsværdi overskrider grænseværdien

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Positions værdien har overskredet det tilladte område på -0.5 ... +0.5.
 Fejlværdi (r0949, fortolk decimal):
 1: Positions værdien for LVDT-sensoren.
 2: Positions værdien for encoderkarakteristikket.

Afhjælpning: Re fejlværdi = 1:
 - Kontroller LVDT-udvekslingsforholdet (p4678).
 - Kontroller referencesignalets forbindelse til spor B.
 Re fejlværdi = 2:
 - Kontroller karakteristikkets koefficienter (p4663 .. p4666).

232400 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i nulmærkeafstand (Alarmstærskel overskredet)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametrede nulmærkeafstand.
 Ved afstandskodede encodere udregnes nulmærkeafstanden ud fra parvist registrerede nulmærker. Heraf kan man slutte at et manglende nulmærke afhængigt af pardannelsen ikke kan medføre en fejl og derfor ikke påvirker systemet.
 Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder).
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 Sidst målte nulmærkeafstand i inkremitter (4 inkremitter = 1 encoderstreg).
 Fortegnet markerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.

Afhjælpning: - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker).
 - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
 - Udskift encoder eller encoderledning.

232401 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Nulmærke svigter (alarmtærskel overskredet)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den 1.5 gange parametrede nulmærkeafstand blev overskredet.
 Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Antallet af inkremitter efter POWER ON eller siden sidst registrerede nulmærke (4 inkremitter = 1 encoderstreg).

- Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker).
 - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0425).
 - Udskift encoder eller encoderledning.

232405 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Temperatur i encoderfortolkning overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: I encoderens elektronik eller i encoderfortolkningen blev der registreret en for høj temperatur.

Alarmværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

yyxxxx hex: yy = nummer temperatursensor, xxxx = målt modultemperatur i 0.1 °C.

Afhjælpning: Reducer omgivelsestemperaturen for motorens DRIVE-CLiQ-tilslutning.

232407 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Funktionsgrænse nået

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Encoderen har nået en af sine funktionsgrænser. Der anbefales service.

Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):

1: Inkrementalsignaler

3: Absolutspor

4: Codetilslutning

Afhjælpning: Udfør service.Udskift evt. sensoren.

OBS:

En encoders aktuelle funktionsreserve kan vises via r4651.

Se også: p4650, r4651

232410 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i kommunikationen (encoder- og Sensor Module)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Overførslen af den serielle kommunikationsprotokol mellem encoder og analysemodel er forkert. Alarmværdi (r2124, fortolk binært): Bit 0: Alarmbit i positionsprotokol. Bit 1: Forkert hvileniveau på dataledning. Bit 2: Encoder reagerer ikke (leverer intet startbit inden for 50 ms). Bit 3: CRC-fejl: Checksummen i protokollen på encoderen svarer ikke til dataene. Bit 4: Kvittering fra encoder forkert: Encoderen har forstået ordren forkert eller kan ikke udføre den. Bit 5: Intern fejl i serial driver: Der blev forespurgt en ugyldig mode-kommando. Bit 6: Timeout under cyklisk læsning. Bit 8: Protokol er for lang (f.eks. > 64 Bit). Bit 9: Overløb af modtagebuffer. Bit 10: Frameerror ved dobbelt læsning. Bit 11: Parity fejl. Bit 12: Dataledningsniveau forkert under monoflop tid.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder.

232411 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoder melder intern alarm (detaljeret information)

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Absolutværdi-encoderens fejlord indeholder aktive alarmbits. Alarmværdi (r2124, fortolkes binært): yyyyxxx hex: yyyy = ekstra information, xxxx = fejlårsag yyyy = 0: Bit 0: Frekvens overskredet (omdrejningstal for stort). Bit 1: Temperatur overskredet. Bit 2: Regulatorreserve belysning overskredet. Bit 3: Batteri afladt. Bit 4: Referencepunkt passeret. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplitude uden for reguleringsområdet. Bit 1: Fejl Multiturn-interface. Bit 2: Intern datafejl (Singleturn/Multiturn takter ikke ens). Bit 3: Fejl EEPROM-interface. Bit 4: SAR konverter fejl. Bit 5: Fejl under overførsel af registerdata. Bit 6: Intern fejl registreret i Errorpin (nErr). Bit 7: Temperaturtærskel over- eller underskredet.
Afhjælpning:	Udskift encoder.

232412 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoder melder en intern alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Encoderen senderen alarm via den serielle protokol.
Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
Bit 0: Fejlbit i positionsprotokol.
Bit 1: Alarmbit i positionsprotokol.
- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontroller om encoderledningerne er udlagt iht. EMC.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Udskift encoder.

232414 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signalniveau spor C eller D uden for tolerance

Meddelelsesværdi: Spor C: %1, spor D: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Amplituden ($C^2 + D^2$) for encoderens spor C eller D eller fra Hallsignalerne ligger ikke i tolerancebåndet.
Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
yyyyxxxx hex.
yyyy = Signalniveau for spor D (16 bit med fortegn)
xxxx = Signalniveau for spor C (16 bit med fortegn)
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger ved > 230 mV (vær opmærksom på encoderens frekvensgang) eller ved > 750 mV.
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.
OBS:

- Hvis amplituden ikke ligger i tolerancebåndet, kan den ikke anvendes til en initialisering af startpositionen.
- Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Udskift encoder eller encoderledning.
 - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter)
 - Kontroller Hallsensor-boksen.

232415 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Signalniveau spor A eller B uden for tolerance (alarm)

Meddelelsesværdi: Amplitude: %1, vinkel: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) for encoder 1 overskrider den tilladte tolerance.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex:
yyyy = vinkel
xxxx = Amplitude, dvs. roden af $A^2 + B^2$ (16 bit uden fortegn):
Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Udløsetærsklen ligger ved < 230 mV (vær opmærksom på encoderens frekvensgang).
Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 299A hex = 10650 dec.
Vinklen 0 FFFF hex svarer til 0 ... 360 graders finposition. Nul grader ligger ved spor Bs negative nulgennemgang.
Henvisninger til Sensor Modules for resolveren (f.eks. SMC10):
Nominelt ligger signalniveauerne ved 2900 mV (2.0 Veff). Udløsetærsklen ligger ved < 1414 mV (1.0 Veff).
Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 3333 hex = 13107 dec.
OBS:
Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejldiagnosen for Sensor Module.

- Afhjælpning:**
- Kontroller omdrejningstalområdet, målesystemets frekvensgang (amplitudegang) er ikke nok til omdrejningstalområdet.
 - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
 - Kontroller stikforbindelser.
 - Udskift encoder eller encoderledning.
 - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter).
 - Ved snavsaflejringer på kodeskiven eller belysningens ældning, skal encoderen udskiftes.

232418 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Ændring af omdrejningstal ikke sandsynlig (alarm)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Ved en HTL/TTL-encoder har omdrejningstalændringen mellem to samplingscyklusser overskredet værdien i p0492. Ændringen af den evt. udregnede faktiske omdrejningstalsværdi overvåges i strømregulatorens samplingstid. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejl diagnose. Se også: p0492

- Afhjælpning:**
- Kontroller tachometertiledningen for afbrydelser.
 - Kontroller tachometerskærmens jordslutning.
 - Forhøj eventuelt indstillingen i p0492.

232419 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Spor A eller B er uden for tolerance

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Amplitude-/fase-/offsetkorrektur for spor A eller B er ved begrænsningen. Amplitudefejlkorrektur: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
 Fase: <84 grader eller >96 grader
 SMC20: Offsetkorrektur: +/-140 mV
 SMC10: Offsetkorrektur: +/-650 mV
 Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
 xxxx1: Minimum for offsetkorrektur spor B
 xxxx2: Maksimum for offsetkorrektur spor B
 xxx1x: Minimum for offsetkorrektur spor A
 xxx2x: Maksimum for offsetkorrektur spor A
 xx1xx: Minimum for amplitudekorrektur spor B/A
 xx2xx: Maksimum for amplitudekorrektur spor B/A
 x1xxx: Minimum for fasefejlkorrektur
 x2xxx: Maksimum for fasefejlkorrektur
 1xxxx: Minimum for kubisk korrektur.
 2xxxx: Maksimum for kubisk korrektur.

- Afhjælpning:**
- Kontroller mekanisk monteringtolerancer ved ikke selvaflejrede encodere (f.eks. tandhjulsencodere).
 - Kontroller stikforbindelserne (også kontaktmodstande).
 - Kontroller encodersignaler.
 - Udskift encoder eller encoderledning.

232421 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i beregnet kommuteringslængde (alarm)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under registreringen af den faktiske værdi blev der registreret en fejl. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 3: Den serielle protokols absolutte position og sporet A/B er forskellige med en halv encoderstreg. Den absolutte position skal have nulpositionen i kvadranten, i hvilken begge spor er negative. I tilfælde af fejl kan positionen være forkert med en encoderstreg.
Afhjælpning:	Re alarmværdi = 3: - Kontakt evt. producenten, hvis der anvendes en standardencoder med kabel. - Korriger sporenes tilordning til den seriel overførte positionsværdi. I den forbindelse skal de to spor tilsluttes inverteret til Sensor Module (ombyt A med A* og B med B*) eller kontroller positionens nulpunktoffset ved en programmeret encoder.

232422 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Impulstal rektangulær encoder uden for tolerance

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Den målte nulmærkeafstand stemmer ikke overens med den parametrede nulmærkeafstand. Ved aktiveret rektangulær encoder impulstal korrektion og uparametrede fejl 31131 udlæses denne alarm, hvis akkumulatoren indeholder større værdier end p4683 eller p4684. Nulmærkeafstanden for nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder). Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Akkumulerede differenceimpuler i encoderimpulserne.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425). - Udskift encoder eller encoderledning.

232429 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Positionsforskel Hallsensor/spor C/D og spor A/B for stor

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Fejlen ved spor C/D er større end +/-15 ° mekanisk eller +/-60 ° elektrisk eller fejlen ved Hallsignalerne er større end +/-60 ° elektrisk. En periode for spor C/D svarer til 360 ° mekanisk. En periode for Hallsignaler svarer til 360 ° elektrisk. Overvågningen aktiveres f.eks., hvis Hallsensorene blev tilsluttet i stedet for spor C/D med forkert omdrejningsretning eller hvis den afgiver for upræcise værdier. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Ved spor C/D gælder: Målt afvigelse som mekanisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °). ved Hallsignaler gælder: Målt afvigelse som elektrisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °).
Afhjælpning:	- Spor C eller D er ikke tilsluttet. - Korriger omdrejningsretning for eventuelt tilsluttet Hallsensor som erstatning for spor C/D. - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller Hallsensorens justering.

232431	<Stedsoplysninger>Encoder 2: Positionsdiﬀerens inkrementel/absolut for stor (alarm)
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Da nulpulsen blev passeret blev der fastslået en afvigelse i den inkrementelle position. Ved ækvidistante nulmærker gælder: - Det første overkørte nulmærke giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærker skal have den samme afstand baseret på det første nulmærke. Ved afstandskodede nulmærker gælder: - Det første nulmærkepar giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærkepar skal have den forventede afstand til det første nulmærkepar. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Afvigelse i kvadranter (1 streg = 4 kvadranter).
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller snavsaflejringer på kodeskiven eller fjern kraftige magnetfelter.
232432	<Stedsoplysninger>Encoder 2: Rotorpositionsadaptation korrigerer afvigelse
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der gik impulser tabt ved spor A/B eller der er talt for mange. Korrektion af disse impulser kører i øjeblikket. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Sidst målte afvigelse af nulmærkeafstanden i inkrementer (4 inkrementer = 1 encoderstreg). Fortegnet indikerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller encoderfrekvens. - Tilpas parameteren for nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
232442	<Stedsoplysninger>Encoder 2: Batterispænding Alarmstærskel nået
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Encoderen anvender et batteri for at kunne lagre Multiturn-informationerne, når systemet er lukket ned. Falder batteriets spænding igen, er der ikke nok buffer til Multiturn-informationerne.
Afhjælpning:	udskift batteri.
232443	<Stedsoplysninger>Encoder 2: Signálniveau spor C/D uden for tolerance (alarm)
Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

- Årsag:** Det unipolære niveau (CP/CN eller DP/DN) ved encoder 2 ligger uden for den tilladte tolerance.
Alarmværdi (r2124, fortolk binært):
Bit 0 = 1: Enten CP eller CN uden for tolerancen.
Bit 16 = 1: Enten DP eller DN uden for tolerancen.
Nominelt skal encoderens unipolære signalniveau være i området 2500 mV +/-500 mV.
Udløsetærsklerne ligger ved < 1700 mV og ved > 3300 mV.
OBS:
Signalniveauet fortolkes kun, hvis følgende betingelser er opfyldte:
- Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1).
- Overvågningen er aktiveret (p0437.31. = 1).
- Afhjælpning:** - Kontroller om encoderledninger og skærm er udlagt iht. EMC.
- Kontroller stikforbindelser og kontakter.
- Er sporene C/D korrekt tilsluttet (er signalledningerne CP ombyttet med CN eller DP med DN)?
- Udskift encoderledningen.

232460 <Stedsoplysninger>Endoder 2; Analogsensor kanal A svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

- Årsag:** Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen.
Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs.
2: Indgangsspændingen ligger uden for det i p4673 indstillede måleområde.
3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrænsen (p4676).

- Afhjælpning:** Re alarmværdi = 1:
- Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
Re alarmværdi = 2:
- Kontroller indstilling af spændingen pr. encoderperiode (p4673).
Re = 3:
- Kontroller indstilling af områdegrænsen og udvid eventuelt (p4676).

232461 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Analogsensor kanal B svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

- Årsag:** Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Indgangsspænding uden for det måleområde der kan registreres.
2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4675).
3: Indgangsspændingens sum har overskredet områdegrænsen (p4676).

- Afhjælpning:** Re alarmværdi = 1:
- Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
Re alarmværdi = 2:
- Kontroller indstilling af spændingen pr. encoderperiode (p4675).
Re alarmværdi = 3:
- Kontroller indstilling af områdegrænse og øg eventuelt (p4676).

232462 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Analogsensor ingen kanal aktiv**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved analogsensoren er kanal A og kanal B ikke aktiveret.**Afhjælpning:**
- Aktiver kanal A og/eller kanal B (p4670).
- Kontroller encoderkonfiguration (p0404.17).
Se også: p4670

232463 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Analog sensor positionsværdi overskrider grænseværdien**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Positions-værdien har overskredet det tilladte område på +0.5 ... +0.5.

Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):

1: Positions-værdi fra LVDT-sensor.

2: Positions-værdi fra encoderens karakteristik.

Afhjælpning:
Re alarmværdi = 1:
- Kontroller LVDT-udvekslingsforholdet (p4678).
- Kontroller referencesignalet forbindelse til spor B.
Re alarmværdi = 2:
- Kontroller karakteristikets koefficienter (p4663 ... p4666).

232470 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoderen melder en intern fejl (X521.7)**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) meldes via 0-signal på klemme X521.7 at encoderen er forurennet.**Afhjælpning:**
- Kontroller stikforbindelser.
- Udskift encoder eller encoder-ledningen.

232500 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Positionssporing procesområde overskredet**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Drevet/encoderen har overskredet det maksimalt mulige tilkørselsområde ved en projekteret lineærakse uden modulokorrektur. Værdien læses i p0412 og skal fortolkes som antal motoromdrejninger.
Ved p0411.0 = 1 er det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineærakse fastlagt til 64 gange (+/- 32 gange) p0421.
Ved p0411.3 = 1 er det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineær akse fastlagt til den størst mulige værdi og udgør +/-p0412/2 (afrundet til hele omdrejninger). Den størst mulige værdi afhænger af stregtallet (p0408) og finopløsningen (p0419).

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:
- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).
Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdienncoderen.

232501 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Positionssporing encoderposition uden for tolerancevinduet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Drevet/encoderen blev tilkørt med en større værdi i frakoblet tilstand end parametret i tolerancevinduet. Referencen mellem mekanikken og encoderen findes muligvis ikke længere.

Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):

Afvigelse til sidste encoderposition i inkremitter af den absolutte værdi.

Fortegnet indikerer retningen.

OBS:

Den fundne afvigelse vises også i r0477.

Se også: p0413, r0477

Afhjælpning: Nulstil positionssporingen som følger:
- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).
Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdienncoderen (p2507).
Se også: p0010

232502 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoder med målegear uden gyldige signaler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Encoderen med målegearkasse stiller ikke længere gyldige signaler til rådighed.

Afhjælpning: Sørg for at alle encodere med indbyggede målegearkasser afgiver gyldige aktuelle værdier under driften.

232503 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Positionssporing kan ikke nulstilles

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Positionssporingen for målegearkassen kan ikke nulstilles.

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:
- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).
Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdienncoderen.

232700 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Effekttest afgiver ikke den forventede værdi

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN
Årsag: Fejlordet i DRIVE-CLiQ encoderen afgiver programmerede fejlbits.
 Fejlvärde (r2124, fortolkes binært):
 Bit x = 1: Effekttest x mislykkedes.
Afhjælpning: Udskift encoder.

232800 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Gruppealarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: INGEN
Årsag: Motorencoderen har registreret mindst en fejl.
Afhjælpning: Fortolkning af yderligere faktiske meldinger.

232801 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.
 Fejlårsag:
 10 (= 0A hex):
 Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:
 - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Udskift pågældende komponenter.

232802 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Time slice overløb

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Time slice overløb encoder 2.
 Fejlvärde (r0949, fortolk hexadecimal):
 yx hex: y = Pågældende funktion (Siemens-intern fejldiagnose), x = pågældende time slice
 x = 9:
 Time slice overløb på den hurtige (strømregulator-takt)-time slice.
 x = A:
 Time slice overløb på mellemste time slice.
 x = C:
 Time slice overløb på den langsomme time slice.
 yx = 3E7:
 Timeout under afventning af SYNO, f.eks. uventet returnering til acyklisk drift.

Afhjælpning: Øg strømregulatorsamplingstiden.

OBS:

Ved en strømregulatorsamplingstid = 31.25 µs skal der anvendes en SMx20 med bestillingsnummeret 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Checksumfejl Sensor Module

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: POWER ON (MED DET SAMME)

Årsag: Der opstod en checksumfejl under udlæsningen af programlageret på Sensor Module.

Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):

yyyyxxxx hex

yyyy: Pågældende lagerområde.

xxxx: Forskellen mellem checksum ved POWER ON og pågældende checksum.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Opgrader firmwaren til en nyere version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).

- Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.

- Udskift Sensor Module.

232805 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i checksum EEPROM

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Interne data i EEPROM er beskadiget.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

01: Fejl i EEPROM-adgang.

02: Antal blokke i EEPROM for stort.

Afhjælpning: Udskift modulet.

232806 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Initialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Initialiseringen af encoderen mislykkedes. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): Bit 0, 1: Initialisering af encoder ved roterende motor fejlslået (afvigelse fra encoderstregenes grov- og finplacering/4). Bit 2: Midterspændingstilpasning for spor A fejlslået. Bit 3: Midterspændingstilpasning for spor B fejlslået. Bit 4: Midterspændingstilpasning for accelerationsindgang fejlslået. Bit 5: Midterspændingstilpasning for spor Safety A fejlslået. Bit 6: Midterspændingstilpasning for Spor Safety B fejlslået. Bit 7: Midterspændingstilpasning for spor C fejlslået. Bit 8: Midterspændingstilpasning for spor D fejlslået. Bit 9: Midterspændingstilpasning for spor R fejlslået. Bit 10: Forskellen mellem midterspændinger mellem A og B er for stor (> 0.5 V). Bit 11: Forskellen mellem midterspændinger mellem C og D er for stor (> 0.5 V). Bit 12: Forskellen mellem midterspændinger mellem Safety A og Safety B er for stor (> 0.5 V). Bit 13: Forskellen mellem midterspændinger mellem A og Safety B er for stor (> 0.5 V). Bit 14: Forskellen mellem midterspændinger mellem B og Safety A er for stor (> 0.5 V). Bit 15: Standardafvigelser i de fundne midterspændinger er for stor (> 0.3 V). Bit 16: Intern fejl - fejl ved læsning af et register (CAFE). Bit 17: Intern fejl - fejl ved skrivning af et register (CAFE). Bit 18: Intern fejl - midterspændingstilpasning findes ikke. Bit 19: Intern fejl - fejl i ADC-adgang. Bit 20: Intern fejl - ingen nulgennemgang fundet. Bit 28: Fejl under initialiseringen af EnDat 2.2-måleapparatet. Bit 29: Fejl under udlæsningen af data fra EnDat 2.2-måleapparatet. Bit 30: EEPROM-checksum for EnDat 2.2-måleapparatet forkert. Bit 31: Data fra EnDat 2.2-måleapparatet ikke konsistent. OBS: Bit 0, 1: Til 6SL3055-0AA00-5*A0 Bit 2 ... 20: Fra 6SL3055-0AA00-5*A1
Afhjælpning:	Kvitter fejlen. Hvis fejlen ikke kan kvitteres: Bit 2 ... 9: Kontroller encoderens strømforsyning. Bit 2... 14: Kontroller pågældende ledning Bit 15 uden andre bits: Kontroller spor R, Kontroller indstillingerne i p0404. Bit 28: Kontroller ledningen mellem EnDat 2.2 converteren og måleapparatet. Bit 29 ... 31: Udskift det defekte måleapparat.

232811 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoderserienummer ændret

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Encoderens serienummer er ændret. Ændringen kontrolleres kun for encodere med serienummer (f.eks. EnDat-encoder).
- Encoderen blev udskiftet.

OBS:

Med positionsreguleringen kontrolleres serienummeret under justeringens opstart (p2507 = 2).

Ved justeret encoder (p2507 = 3) kontrolleres serienummeret for ændringer, og justeringen nulstilles eventuelt (p2507 = 1).

Gør følgende for at skjule overvågningen af serienummeret:

Indstil følgende serienummer for den pågældende encoder-datablok: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Afhjælpning: Udfør en mekanisk justering af encoderen. Det nye serienummer overtages med p0440 = 1.

232812 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Forespurgt cyklus eller RX- / TX-timing understøttes ikke**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** En cyklus eller RX-/TX-timing der forespørges af Control Unit understøttes ikke.

Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):

0: Applikationscyklussen understøttes ikke.

1: DRIVE-CLiQ-cyklussen understøttes ikke.

2: Afstanden mellem RX- og TX-tidspunkterne er for ringe.

3: TX-tidspunkt for tidligt.

Afhjælpning: Udfør POWER ON (tænd/sluk ved alle komponenter).

232813 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Hardware logikmodul svigtet**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Logikenheden i DRIVE-CLiQ encoderen er defekt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0: ALU watchdog er udløst.

Bit 1: ALU har fundet en reaktionsfejl.

Afhjælpning: Udskift encoder, når fejlen opstår igen.

232820 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegram fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

7 (= 07 hex):

Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.

8 (= 08 hex):

Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.

9 (= 09 hex):

Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

232835 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront.

Fejlårsag:

33 (= 21 hex):

Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.

34 (= 22 hex):

Tidsfejl i telegrammets modtageliste.

64 (= 40 hex):

Tidsfejl i telegrammets sendeliste.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON.

- Udskift pågældende komponenter.

232836 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Sendefejl for DRIVE-CLiQ data**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME**Årsag:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert. Dataene kunne ikke afsendes.

Fejlårsag:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen svarer ikke til sendelisten.

Henvi sning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

232837 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Komponentfejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME**Årsag:** Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

Henvi sning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

232845 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.
Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON (sluk/tænd).

232850 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Encoderfortolkning, intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl i Sensor Module på encoder 2.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 1: Baggrund time slice er blokeret.
 2: Checksum over kodelager er ikke korrekt.
 10000: OEM-lager på EnDat-encoderen indeholder uforståelige data.
 11000 ... 11499: Beskrivelsesdata fra EEPROM forkerte.
 11500 ... 11899: Kalibreringsdata fra EEPROM forkerte.
 11900 ... 11999: Konfigurationsdata fra EEPROM forkerte.
 12000 ... 12008: Kommunikationen med analog-digital-converteren forstyrret.
 16000: DRIVE-CLiQ encoder initialisering applikation forkert.
 16001: DRIVE-CLiQ encoder initialisering ALU forkert.
 16002: DRIVE-CLiQ encoder HISI / SISl initialisering forkert.
 16003: DRIVE-CLiQ encoder Safety-initialisering forkert.
 16004: DRIVE-CLiQ encoder intern systemfejl.

Afhjælpning: - Udskift Sensor Module.
 - Opgrader eventuelt firmware-version i Sensor Module.
 - Kontakt Technical Support.

232851 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 2) til Control Unit er forkert.
 Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.
Fejlårsag:
 10 (= 0A hex):
 Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: - Opgrader firmwaren for den pågældende komponent.
 - Udfør POWER ON for den pågældende komponent (sluk/tænd).

232860 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Telegram fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 2) til Control Unit

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

9 (= 09 hex):

DRIVE-CLiQ-kommunikation fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder et svigt af forsyningsspændingen.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

17 (11 hex):

CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt.

18 (= 12 hex):

Telegrammet er kortere end i længdebyte eller i modtagelisten og det modtagne telegram er for tidligt.

19 (= 13 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

20 (= 14 hex):

Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

21 (= 15 hex):

Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

22 (= 16 hex):

Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt.

25 (= 19 hex):

Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

232875 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Forsyningsspænding svigter**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

232885 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 2) til Control Unit er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 26 (= 1A hex): Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. 98 (= 62 hex): Fejl under overgangen i den cykliske drift. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent. - Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent.

232886 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 2) til Control Unit er forkert.
Dataene kunne ikke afsendes.
Fejlårsag:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen svarer ikke til sendelisten.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

232887 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (Sensor Module til encoder 2). En forkert hardware kan ikke udelukkes.
Fejlårsag:
32 (= 20 hex):
Fejl i telegrammets header.
35 (= 23 hex):
Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
66 (= 42 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
67 (= 43 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
96 (= 60 hex):
Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling.
97 (= 61 hex):
Udskiftningen af mærkedata varer for længe.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

232895 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Alternierende cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 2) til Control Unit er forkert.
Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

232896 <Stedsoplysninger>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistente komponentegenskaber

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (Sensor Module for encoder 2) der er angivet af fejlsværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 Komponentnummer.

Afhjælpning:

- Under en ledningsudskiftning må der kun anvendes ledninger med samme længde.
- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

232899 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Der er opstået en fejl på Sensor Module for encoder 2, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.
 Dette kan ske, hvis firmwaren på Sensor Module for encoder 2 er nyere end firmwaren på Control Unit.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 Fejlens nummer.
 OBS:
 I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.

Afhjælpning:

- Udskift fastprogram på Sensor Module med en ældre fastprogramversion (r0148).
- Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

232902 <Stedsoplysninger>Encoder 2: SPI-bus fejl opstået

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Fejl under betjening af en intern SPI-bus.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

232903 <Stedsoplysninger>Encoder 2: I2C-bus fejl opstået**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Fejl under betjening af en intern I2C-bus.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.**Afhjælpning:**

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

232905 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i encoder-parametreringen**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1, ekstra information: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	I encoder-parametreringen er der registreret en fejl. Eventuelt passer den parametrede encodertype ikke til den tilsluttede. Den pågældende parameter kan beregnes som følger: - Find parameternummer via fejlverdien (r0949). - Beregn parameterindeks (p0187). Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): yyyyxxx dec: yyyy = Ekstra information, xxxx = parameter xxxx = 421: Absolutpositionen i protokollen skal være mindre end eller lig med 30 bit ved en EnDat-/SSI-encoder. yyyy = 0: Der er ingen yderligere informationer. yyyy = 1: Niveau HTL (p0405.1 = 0) kombineret med sporovervågning A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) understøttes ikke af denne komponent. yyyy = 2: I p0400 er der indtastet et kodenummer for en identificeret encoder, men der blev ikke udført en identifikation. Start en ny encoderidentifikation. yyyy = 3: I p0400 er der indtastet et kodenummer for en identificeret encoder, men der blev ikke udført en identifikation. I p0400 vælges en liste-encoder med et kodenummer < 10000. yyyy = 4: SSI-encoder (p0404.9 = 1) uden spor A/B understøttes ikke af denne komponent. yyyy = 5: Ved SQW-encoderen er værdien i p4686 større end p0425. yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-encoderen kan ikke anvendes til denne firmware-version yyyy = 7: Ved SQW-encoder er Xfkt1 korrektion (p0437.2) kun tilladt ved ækvidistante nulmærker. yyyy = 8: Motorens polparbredde understøttes ikke af den anvendte lineære målestok. yyyy = 9: Positionens længde i EnDat-protokollen må maksimalt udgøre 32 bit. yyyy = 10: Den tilsluttede encoder understøttes ikke. yyyy = 11: Sporovervågningen understøttes ikke af hardwaren.
Afhjælpning:	- Kontroller om den tilsluttede encodertype svarer til den parametrede. - Korriger parameteren fra fejlverdien (r0949) og p0187. - Re parameternummer 314: Kontroller polpartallet og målegearkasseudvekslingen. Kvotienten "polpartal" divideret med "målegearkasseudvekslingen" skal være mindre end eller lig med 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Apparatkombinationen er ikke tilladt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Den udvalgte apparatkombination understøttes ikke. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1003: Det tilsluttede måleapparat kan ikke drives med EnDat 2.2-converteren. Måleapparatet har for eksempel ingen stregtal/opløsning på 2^n. 1005: Måleapparattypen (inkrementel) understøttes ikke af EnDat 2.2-converteren. 1006: Den maksimale varighed (31.25 µs) for EnDat overførslen blev overskredet. 2001: Den indstillede kombination af strømregulatortakt, DP-takt og Safety-takt understøttes ikke af EnDat 2.2-converteren. 2002: Det lineære måleapparats opløsning passer ikke til polparbredden for den lineære motor. Polparvidde minimal = $p0422 \cdot 2^{20}$
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 1003, 1005, 1006: - Anvend et tilladt måleapparat. Re fejlsværdi = 2001: - Indstil tilladt taktkombination (anvend evt. standardindstillinger). Re fejlsværdi = 2002: - Anvend et måleapparat med en ringere opløsning (p0422).

232915 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i encoderens konfiguration

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Konfiguration af encoder 2 er forkert. Alarmsværdi (r2124, fortolk decimalt): 1: Omparametrering mellem fejl/alarm er ugyldig. 419: Encoderen genkender ved projekteret finopløsning Gx_XAKT2 en maks. mulig absolut faktisk positionsværdi (r0483), der ikke kan vises inden for 32 bit.
Afhjælpning:	Re alarmsværdi = 1: Udfør ikke en omparametrering mellem fejl/alarm. Re alarmsværdi = 419: Reducer finopløsningen (p0419), eller deaktiver overvågningen (p0437.25), hvis ikke hele Multiturnområdet skal anvendes.

232916 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl i encoder-parametreringen

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der er fundet fundet en encoder-parameter som indeholder fejl. Eventuelt stemmer den parametrede encodertype ikke overens med den tilsluttede. Den pågældende parameter kan findes på følgende måde: - Find parameternummer via fejlsværdi (r0949). - Find parameterindeks (p0187). Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer.

- Afhjælpning:**
- Kontroller om den tilsluttede encodertype svarer til den parametrede.
 - Korriger parameteren fra fejlværdien (r0949) og p0187.

232920 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Fejl temperatursensor (motor)

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, kanalnummer: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er fundet en fejl under fortolkningen af motorens temperatursensor.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.

KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm

2 (= 02 hex):

Målt modstand for lav.

PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).

Yderligere værdier:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

- Afhjælpning:**
- Kontroller encoderledningen for korrekt type og tilslutning.
 - Kontroller valget af temperatursensoren i p0600 til p0603.
 - Udskift Sensor Module (hardwarefejl eller forkerte kalibreringsdata).

232930 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Datalogger har gemt dataene

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Er "datalogger" funktionen aktiveret (p0437.0 = 1), er der opstået en fejl på Sensor Module. Denne alarm indikerer, at der blev gemt diagnosedata for fejlen på hukommelseskortet.

Diagnosedataene gemmes i det følgende bibliotek:

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN

...

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT

I TXT-filen findes følgende informationer:

- Visning af den senest skrevne BIN-fil.

- Antallet af mulige skriveprocesser (talt ned fra 10000).

OBS:

BIN-filernes fortolkning kan kun ske Siemens-internt.

- Afhjælpning:**
- Ingen nødvendig:
 - Denne alarm annulleres automatisk.
 - Dataloggeren er klar til optagelse af næste fejtilfælde.

232940 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Spindelsensor S1 spænding forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Analogsensorens S1 spænding for spindlen ligger uden for det tilladte område. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Signalniveau fra sensor S1. OBS: Et signalniveau på 500 mV svarer til talværdien 500 dec.
Afhjælpning:	- Kontroller opspændingsværktøjet. - Kontroller tolerancen, og tilpas efter behov (p5040). - Kontroller tærsklerne, og tilpas efter behov (p5041). - Kontroller den analoge sensor S1 og forbindelserne. Se også: p5040, p5041

232950 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA1 (FRA2)
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Der opstod en intern softwarefejl i dæmpningsmodule. Fejl-værdi (r0949, fortolk decimal): Information om fejlkilden. Kun til siemensintern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Opgrader evt. firmwaren i Sensor Module til en nyere version. - Kontakt Technical Support.

232999 <Stedsoplysninger>Encoder 2: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi:	Ny melding: %1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er opstået en alarm på Sensor Module for encoder 2, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit. Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Alarmens nummer. OBS: I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.
Afhjælpning:	- Udskift fastprogram på Sensor Module med en ældre fastprogramversion (r0148). - Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

233100 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Nulmærkeafstand forkert

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametrede nulmærkeafstand. Ved afstandskodede encodeere udregnes nulmærkeafstanden ud fra parvist registrerede nulmærker. Heraf kan man slutte at et manglende nulmærke afhængigt af pardannelsen ikke kan medføre en fejl og derfor ikke påvirker systemet. Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder). Fejlverdi (r0949, fortolk decimal): Sidst målte nulmærkeafstand i inkremitter (4 inkremitter = 1 encoderstreg). Fortegnet markerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvdistante nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425). - Ved en melding over omdrejningstaltærsklen skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438). - Udskift encoder eller encoderledning.

233101 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Nulmærkeafstand svigtet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Den 1.5 gange parametrede nulmærkeafstand blev overskredet. Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder). Fejlverdi (r0949, fortolk decimal): Antallet af inkremitter efter POWER ON eller siden sidst registrerede nulmærke (4 inkremitter = 1 encoderstreg).
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encodertype (encoder med ækvdistante nulmærker). - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0425). - Ved en melding over omdrejningstaltærsklen skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438). - Hvis p0437.1 er aktiv, skal p4686 kontrolleres. - Udskift encoder eller encoderledning.

233103 <Stedsoplysninger>Encoder 3Signalniveau nulmærke (spor R) uden for tolerance

Meddelelsesværdi:	Spor R: %1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Nulmærkesignalets (spor R) signalniveau ved encoder 1 ligger ikke i tolerancebåndet. Fejlen kan udløses, hvis det unipolære spændingsområde (RP/RN) eller den differentielle amplitude overskrides. Fejlverdi (r0949, fortolk hexadecimal): yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signalniveau for spor R (16 bit med fortegn): Nominelt skal udløsetærsklerne for encoderens unipolære signalniveau være i området 1400 mV +/- 3500 mV. Udløsetærsklerne ligger dog ved < 1600 mV og > 3300 mV. Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = ... 21299 dec. OBS: Denne analoge værdi for amplitudfejlen er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen for Sensor Module. Fejlverdien kan kun vises mellem -32768 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV). Signalniveauets fortolkning udføres kun, hvis følgende betingelser er opfyldte: - Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1). - Overvågningen er aktiveret (p0437.31 = 1).

- Afhjælpning:**
- Kontroller hastighedsområdet, frekvensgangen (amplitudegang) for måleudstyret er eventuelt ikke nok til hastighedsområdet.
 - Kontroller om encoderledning og skærm er udlagt iht. EMC.
 - Kontroller stikforbindelser og kontakter.
 - Kontroller encodertypen (encoder med nulmærke).
 - Kontroller, om nulmærket er tilsluttet, og signalledningerne RP og RN er forbundet korrekt.
 - Udskift encoderledningen.
 - Er kodeskiven snavset, eller er lampen gammel, skal encoderen udskiftes.

233110 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Seriel kommunikation forstyrret

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Overførslen af den serielle kommunikationsprotokol mellem encoder og g intern eller ekstern analysemodel er forkert.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):
Ved en EnDat 2.1-encoder er fejlsværdiens betydning som følger:
Bit 0: Alarmbit i positionsprotokol.
Bit 1: Forkert hvileniveau på dataledning.
Bit 2: Encoder reagerer ikke (leverer intet startbit inden for 50 ms).
Bit 3: CRC-fejl: Checksummen i protokollen på encoderen svarer ikke til dataene.
Bit 4: Kvittering fra encoder forkert: Encoderen har forstået ordren forkert eller kan ikke udføre den.
Bit 5: Intern fejl i seriel driver: Der blev forespurgt en ugyldig mode-kommando.
Bit 6: Timeout under cyklisk læsning.
Bit 7: Timeout ved registerkommunikationen.
Bit 8: Protokol er for lang (f.eks. > 64 Bit).
Bit 9: Overløb af modtagebuffer.
Bit 10: Frameerror ved dobbelt læsning.
Bit 11: Parity fejl.
Bit 12: Dataledningsniveau forkert under monoflop tid.
Bit 13: Dataledning forkert.
Bit 14: Fejl under registerkommunikationen.
Bit 15: Intern kommunikationsfejl.
Bemærk:
For en EnDat 2.2.-encoder er fejlsværdiens betydning beskrevet ved F3x135 (x = 1, 2, 3).

Afhjælpning:	Re fejlværdi bit 0 = 1: - Encoder defekt. F31111 giver eventuelt yderligere detaljer. Re fejlværdi Bit 1 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 2 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 3 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 4 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 5 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 6 = 1: - Udfør firmware-update på Sensor Module. Re fejlværdi bit 7 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning. Re fejlværdi Bit 8 = 1: - Kontroller parametring (p0429.2). Re fejlværdi Bit 9 = 1: - EMC/forbind ledningsskærm, udskift encoder eller encoderledning, udskift Sensor Module. Re fejlværdi Bit 10 = 1: - Kontroller parametring (p0429.2, p0449). Re fejlværdi Bit 11 = 1: - Kontroller parametring (p0436). Re fejlværdi Bit 12 = 1: - Kontroller parametring (p0429.6). Re fejlværdi Bit 13 = 1: - Kontroller dataledningen. Re fejlværdi bit 14 = 1: - Forkert encodertype/udskift encoder eller encoderledning.
---------------------	---

233111 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Absolutencoderen melder en intern fejl (detaljeret information)

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Absolutværdi-encoderens fejlord melder detaljerede oplysninger (fejlbits). Ved p0404.8 = 0 gælder: Fejlværdi for Siemens-intern fejldiagnose. Ved p0404.8 = 1 gælder: Fejlværdi (r0949, fortolkes binært): yyyyxxx hex: yyyy = ekstra information, xxxx = fejlårsag yyyy = 0: Bit 0: Belysning svigter. Bit 1: Signalamplitude for lille. Bit 2: Positions værdi forkert. Bit 3: Overspænding encoderforsyning. Bit 4: Underspænding encoderforsyning. Bit 5: Overstrøm encoderforsyning. Bit 6: Batteriet skal skiftes.

Afhjælpning: Ved yyyy = 0:
Re fejlværdi bit 0 = 1:
Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor.
Re fejlværdi bit 1 = 1:
Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: udskift motor.
Re fejlværdi bit 2 = 1:
Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor.
Re fejlværdi bit 3 = 1:
Forkert 5-V forsyningsspænding.
Når der anvendes en SMC: Kontroller stikledningen mellem encoder og SMC eller udskift SMC.
Når der anvendes en motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor.
Re fejlværdi bit 4 = 1:
Forkert 5-V forsyningsspænding.
Når der anvendes en SMC: Kontroller stikledningen mellem encoder og SMC eller udskift SMC.
Når der anvendes en motor med DRIVE-CLiQ: Udskift motor.
Re fejlværdi bit 5 = 1:
Encoder er defekt. Udskift encoder, ved motorencoder med direkte DRIVE-CLiQ-tilslutning: Udskift motor
Re fejlværdi bit 6 = 1:
Der skal skiftes batteri (kun ved encodere med batteribuffering).
Ved yyyy = 1:
Encoderen er defekt. Udskift encoderen.

233112 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoderen melder en intern fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderen melder en programmeret fejlbit via den serielle protokol.
Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):
Bit 0: Fejlbit i positionsprotokollen.

Afhjælpning: Ved fejlværdi Bit 0 = 1:
Ved en EnDat encoder har F31111 eventuelt yderligere detaljer.

233115 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau spor A eller B for lavt

Meddelelsesværdi: Spor A: %1, spor B: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) på encoderen overskrider den tilladte tolerance. Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxxx hex: yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn) xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 ... 25/+20 %). Udløsetærsklen ligger derimod ved < 170 mV (indgangsfrekvens ≤ 256 kHz) eller < 120 mV (indgangsfrekvens > 256 kHz). Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec. Henvielse til Sensor Module for resolveren (f.eks. SMC10): Nominelt ligger signalniveauet på 2900 mV (2.0 Veff). Udløsetærsklen ligger ved < 1070 mV og ved > 3582 mV. Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 6666 hex = 26214 dec. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejldiagnosen for Sensor Module.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller encoder eller encoderledning. - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter). - Ved målesystemer uden egen lejring gælder: - Kontroller justering af tasthovedet og lejring af målehjulet. - Ved målesystemer med egen lejring gælder: - Kontroller at der ikke udøves et aksialt tryk på encoderhuset.

233116 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau spor A eller B for lavt

Meddelelsesværdi:	Spor A: %1, spor B: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Signalniveauet på de ensrettede encodersignaler A og B ved encoderen ligger ikke i tolerancebåndet. Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxxx hex. yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn) xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 600 mV (500 mV -25/+20 %). Udløsetærsklen ligger ved < 130 mV. Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejldiagnosen for Sensor Module.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter)

233117 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Inverteringsfejl, signal A/B/B

Meddelelsesværdi:	Årsag til fejlen: %1 bin
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	For en firkantencoder (bipolær, double ended) er signalet A*, B* og R* ikke inverteret til signalerne A, B og R. Fejlsværdi /r0949, fortolkes binært): Bit 0 ... 15: Kun til Siemens-intern fejl diagnose. Bit 16: Fejl spor A Bit 17: Fejl spor B. Bit 18: Fejl spor R. OBS: Ved SMC30 (kun artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 og 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gælder: Der anvendes en firkantencoder uden spor R, og sporovervågningen (p0405.2 = 1) er aktiveret.
Afhjælpning:	- Kontroller encoder/ledning. - Afgiver encoderen signaler og dertil inverterede signaler? OBS: Ved SMC30 (kun artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 og 6SL3055-0AA00-5CA1) gælder: - Kontroller indstillingen for p0405 (p0405.2 = 1 er kun mulig, hvis encoderen er tilsluttet X520). Ved en firkantencoder uden spor R skal følgende broer indstilles for tilslutning til X520 (SMC30) eller X23 (CUA32, CU310): - Pin 10 (referencesignal R) <--> pin 7 (encoderforsyning masse) - Pin 11 (referencesignal inverteret) <--> pin 4 (encoderforsyning)

233118 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Omdrejningstalændring ikke sandsynlig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Ved en HTL/TTL-encoder har omdrejningstalændringen mellem to samplingscyklusser overskredet værdien i p0492.
Ændringen i den eventuelt udregnede aktuel omdrejningstalværdi overvåges i strømregulatorens samplingstid.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejl diagnose.
Se også: p0492**Afhjælpning:** - Kontroller tachometertiledningen for afbrydelser.
- Kontroller tachometerskærmens jordslutning.
- Forhøj eventuelt den maksimale omdrejningstalforskel per samplingscyklus (p0492).

233120 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i encoderens forsyningsspænding**Meddelelsesværdi:** Fejlårsag: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Der blev fastslået en fejl i forsyningsspændingen til encoderen. Fejlværdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0: Underspænding på sense-ledning. Bit 1: Overstrøm på encoderens forsyning. Bit 2: Overstrøm ved encoderens forsyning på ledning resolvermagnetisering negativ Bit 3: Overstrøm ved encoderens forsyning på ledning reservemagnetisering positiv. Bit 4: 24 V forsyningen via Power Module (PM) er overbelastet. Bit 5: Overstrøm ved converterens EnDat-tilslutning. Bit 6: Overspænding ved converterens EnDat-tilslutning. Bit 7: Hardwarefejl ved converterens EnDat-tilslutning. OBS: Forveksles encoderkablerne 6FX2002-2EQ00-.... og 6FX2002-2CH00-.... kan dette ødelægge encoderen, da driftsspændingens pins er ombyttet.
Afhjælpning:	Re fejlværdi bit 0 = 1: - Er det korrekte encoderkabel tilsluttet? - Kontroller encoderkablets stikforbindelser. - SMC30: Kontroller parametring (p0404.22). Re fejlværdi bit 1 = 1: - Er det korrekte encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel. Re fejlværdi bit 2 = 1: - Korrekt encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel Re fejlværdi bit 3 = 1: - Korrekt encoderkabel tilsluttet? - Udskift encoder eller encoderkabel. Re fejlværdi bit 5 0 1: - Er måleapparatet korrekt tilsluttet converteren? - Udskift måleapparatet eller ledningen til måleapparatet. Re fejlværdi bit 6, 7 = 1: - Udskift den defekte EnDat 2.2 converter.

233121 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i fundet kommuteringsposition

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Der blev registreret en fejl under registrering af kommuteringsposition.

Afhjælpning: Udskift motor med DRIVE-CLiQ eller det pågældende Sensor Module.

233122 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Hardwarefejl Sensor Module

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er fundet en intern hardwarefejl i Sensor Module.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Referencespænding forkert.

2: Intern underspænding.

3: Intern overspænding.

Afhjælpning: Udskift motor med DRIVE-CLiQ eller det pågældende Sensor Module.

233123 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau A/B uden for tolerancen**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME**Årsag:** Det unipolære niveau (AP/AN eller BP/BN) ved encoder 3 ligger uden for den tilladte tolerance.

Fejlsværdi (r0949, fortolk binært):

Bit 0 = 1: Enten AP eller AN uden for tolerancen.

Bit 16 = 1: Enten BP eller BN uden for tolerancen.

Nominelt skal encoderens unipolære signalniveau være i området 2500 mV +/- 500 mV.

Udløsetærsklerne ligger ved < 1700 mV og ved > 3300 mV.

OBS:

Signalniveauet fortolkes kun, hvis følgende betingelser er opfyldte:

- Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1).

- Overvågningen er aktiveret (p0437.31 = 1).

Afhjælpning: - Kontroller om encoderledning og skærm er udlagt iht. EMC.

- Kontroller stikforbindelser og kontakter.

- Kontroller, om en signalledning er kortsluttet med masse, eller kontroller driftsspændingen.

- Udskift encoderledningen.

233125 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau spor A eller B for højt**Meddelelsesværdi:** Spor A: %1, spor B: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) ved encoderen overskrider den tilladte grænseværdi.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

yyyyxxxx hex.

yyyy = Signalniveau for spor B (16 bit med fortegn)

xxxx = Signalniveau for spor A (16 bit med fortegn)

Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).

Udløsetærsklen ligger ved > 750 mV. Ligeledes medfører en overstyring af A/D-konverteren også denne fejl.

Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.

Henvielse til Sensor Module for resolveren (f.eks. SMC10):

Nominelt ligger signálniveauerne ved 2900 mV (2.0 veff).

Udløsetærsklen ligger ved > 3582 mV.

Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 6666 hex = 26214 dec.

OBS:

Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid som hardwarefejludløsningen for Sensor Module.

Afhjælpning: - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.

- Udskift encoder eller encoderledning.

233126 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau spor A eller B for højt**Meddelelsesværdi:** Amplitude: %1, vinkel: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Signalniveauet ($A + B$) ved encoder 1 overskrider den tilladte tolerance. Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt): yyyyxxxx hex: yyyy = vinkel xxxx = amplitude, dvs. roden af $A^2 + B^2$ (16 bit uden fortegn) Nominelt skal encoderens signalniveau være i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %). Udløsetærsklen ligger dog ved $(A + B) > 1120$ mV eller roden af $(A^2 + B^2) > 955$ mV. Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 299A hex = 10650 dec. Vinklen 0 ... FFFF hex svarer til 0 ... 360 grader finposition. Nul grader ligger ved spor Bs negative nulgenngang. OBS: Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid som hardwarefejlløsningen på Sensor Module.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen. - Udskift encoder eller encoderledning.

233129 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Positionsforskel Hallsensor/spor C/D og spor A/B for stor

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING
Årsag:	Fejlen ved spor C/D er større end +/-15 ° mekanisk eller +/-60 ° elektrisk eller fejlen ved Hallsignalerne er større end +/-60 ° elektrisk. En periode for spor C/D svarer til 360 ° mekanisk. En periode for Hallsignaler svarer til 360 ° elektrisk. Overvågningen aktiveres f.eks., hvis Hallsensorerne blev tilsluttet i stedet for spor C/D med forkert omdrejningsretning eller hvis den afgiver for upræcise værdier. Efter en finsynkronisering med et referencemærke eller 2 referencemærker ved afstandskodede encodere udløses denne fejl ikke længere, men derimod alarmer A33429. Fejlværdi (r0949, fortolk decimal): Ved spor C/D gælder: Målt afvigelse som mekanisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °). ved Hallsignaler gælder: Målt afvigelse som elektrisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °).
Afhjælpning:	- Spor C eller D er ikke tilsluttet. - Korrigér omdrejningsretning for eventuelt tilsluttet Hallsensor som erstatning for spor C/D. - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller Hallsensorens justering.

233130 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Nulmærke og position fra grovsynkronisering forkert

Meddelelsesværdi:	Vinkelafvigelse elektrisk: %1, vinkel mekanisk: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Efter en initialisering af polen med spor C/D, Hallsignaler eller polidentifikation blev nulmærket registreret uden for det tilladte område. Kontrollen udføres for afstandskodede encodere efter at 2 nulmærker er passeret. Finsynkroniseringen udføres ikke. Efter en initialisering via spor C/D (p0404) kontrolleres det om nulmærket opstår i et vinkelområde på +/-18 ° mekanisk. Efter en initialisering via Hallsensorer (p0404) eller en polidentifikation (p1982) kontrolleres det om nulmærket opstår i et vinkelområde på +/-60 ° elektrisk. Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal): yyyyxxxx hex yyyy: Fastslået mekanisk nulmærkeposition (kan kun bruges ved spor C/D). xxxx: Nulmærkets afvigelse fra den forventede position som elektrisk vinkel. Normering: 32768 dec = 180 °
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Kontroller tilslutningen ved Hallsensorer som erstatning for spor C/D. - Kontroller tilslutningen af spor C eller D. - Udskift encoder eller encoderledning.

233131 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Afvigelse position inkrementel/absolut for stor**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Absolutencoder:

Under en cyklisk udlæsning af den absolute position blev der fastslået en for stor forskel i forhold til den inkrementelle position. Den udlæste absolute position forkastes.

Grænseværdi for afvigelsen:

- EnDat-encoder: Afgives af encoder og udgør mindst 2 kvadranter (f.eks. EQI 1325 > 2 kvadranter, EQN 1325 > 50 kvadranter).

- Andre encodere: 15 streger = 60 kvadranter.

Inkrementalencoder:

Da nulimpulsen blev passeret blev der fastslået en afvigelse i den inkrementelle position.

Ved ækvidistante nulmærker gælder:

- Det første overkørte nulmærke giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærker skal have n gange afstanden baseret på det første nulmærke.

Ved afstandskodede nulmærker gælder:

- Det første nulmærkepar giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærkepar skal have den forventede afstand til det første nulmærkepar.

Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):

Afviselser i kvadranter (1 streg = 4 kvadranter).

Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder eller encoderledning. - Kontroller snavsaflejringer på kodeskiven eller kraftige magnetfelter i omgivelserne. - Tilpas parameteren for nulmærkeafstanden (p0425). - Ved en melding over omdrejningstaltærsken skal filtertiden eventuelt reduceres (p0438).
---------------------	--

233135 <Stedsoplysninger>Fejl 3: Fejl ved positionsbestemmelse (singleturn)**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderen har fundet en fejl ved positionsbestemmelse (singleturn) og afgiver bitvise tilstandsinformationer i et internt status/fejlord.

En del af disse bits medfører denne fejludløsning. Andre bits er statusmeldinger. Status/fejlordet vises i fejlværdien.

Henvisninger til bitbetegnelsen:

Den første betegnelse gælder for DRIVE-CLiQ-encoderen, den anden for EnDat 2.2.-encoderen.

Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0: F1 (Safety statusmelding)

Bit 1: F2 (Safety statusmelding)

Bit 2: Reserveret (belysning)

Bit 3: Reserveret (signalamplitude)

Bit 4: Reserveret (positions værdi)

Bit 5: Reserveret (overspænding)

Bit 6: Reserveret (underspænding) / hardwarefejl EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reserveret (overstrøm) / EnDat-encoder trukket fra i ikke-parkeret tilstand (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reserveret (batteri) / overstrøm EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3)

Bit 9: Reserveret / overspænding EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 19: Overspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 20: Underspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 21: Overstrøm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 22: Temperaturoverskridelse (--> F3x405, x = 1, 2, 3)

Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusmelding)

Bit 24: Singleturn system (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 25: Singleturn power down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 27: Multiturn position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 28: Multiturn system (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 29: Multiturn power down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 30: Multiturn overflow / underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Bit 31: Multiturn batteri (reserveret)

Afhjælpning: - Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.

- Udskift evt. encoderen.

Bemærk:

En EnDat 2.2-encoder må kun trækkes fra og sættes i tilstanden "parkeret".

Blev en EnDat 2.2-encoder ikke trukket fra i tilstanden "parkeret", skal der udføres en POWER ON (sluk/tænd) for at kvittere fejlen, efter at encoderen er sat i.

233136 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Encoderen har opdaget en fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn) og afgiver bitvise tilstandsinformationer i et internt status/fejlord.
	En del af disse bits medfører denne fejludløsning. Andre bits er statusmeldinger. Status/fejlordet vises i fejlværdien.
	Henvisninger til bitbetegnelsen:
	Den første betegnelse gælder for DRIVE-CLiQ-encoderen, den anden for EnDat 2.2.-encoderen.
	Fejlværdi (r0949, fortolkes binært):
	Bit 0: F1 (Safety statusmelding)
	Bit 1: F2 (Safety statusmelding)
	Bit 2: Reserveret (belysning)
	Bit 3: Reserveret (signalamplitude)
	Bit 4: Reserveret (positions værdi)
	Bit 5: Reserveret (overspænding)
	Bit 6: Reserveret (underspænding) / hardwarefejl EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 7: Reserveret (overstrøm) / EnDat-enocet trukket fra i ikke-parkeret tilstand (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 8: Reserveret (batteri) / overstrøm EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3)
	Bit 9: Reserveret / overspænding EnDat-forsyning (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 11: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 12: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 13: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 14: Reserveret / intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 15: Intern kommunikationsfejl (--> F3x110, x = 1, 2, 3).
	Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 17: Signalamplitude (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 19: Overspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 20: Underspænding (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 21: Overstrøm (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 22: Temperaturoverskridelse (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
	Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusmelding)
	Bit 24: Singleturn system (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 25: Singleturn power down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
	Bit 26: Multiturn position 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 27: Multiturn position 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 28: Multiturn system (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 29: Multiturn power down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 30: Multiturn overflow / underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
	Bit 31: Multiturn batteri (reserveret)
Afhjælpning:	- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
	- Udskift evt. encoderen.
	Bemærk:
	En EnDat 2.2-encoder må kun trækkes fra og sættes i tilstanden "parkeret".
	Blev en EnDat 2.2-encoder ikke trukket fra i tilstanden "parkeret", skal der udføres en POWER ON (sluk/tænd) for at kvittere fejlen, efter at encoderen er sat i.

233137 <Stedsoplysninger>Fejl 3: Fejl ved positionsbestemmelse (singleturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Der er opstået en fejl i DRIVE-CLiQ encoderen under positionsbestemmelsen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

yyyyxxxx hex: yy = Encodervariant, xxxxxx = bitkodning af fejlårsag

Ved yy = 8 (0000 1000 bin) gælder:

Bit 1: Signalovervågning (sin/cos)

Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fejl positionsord 2.

Bit 16: LED-overvågning.

Bit 17: Fejl i positionsbestemmelse (Multiturn).

Bit 23: Temperatur uden for grænseværdierne.

Ved yy = 11 (0000 1011 bin) gælder:

Bit 0: Positionsord 1 forskel mellem omdrejningstæller og softwaretæller (XC_ERR).

Bit 1: Positionsord 1 sporfejl ved inkrementalsignaler (LIS_ERR)

Bit 2: Positionsord 1 fejl ved sammenligning af inkrementalsignaler (ST_ERR).

Bit 3: Maksimalt tilladt temperatur overskredet (TEMP_ERR).

Bit 4: Overspænding i strømforsyningen (MON_OVR_VOLT).

Bit 5: Overstrøm i strømforsyningen (MON_OVR_CUR).

Bit 6: Ubnderspænding i strømforsyningen (MON_UND_VOLT).

Bit 7: Fejl i omdrejningstæller (MT_ERR).

Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.

Bit 11: Positionsord 1 statusbit: Singleturn position OK (ADC_ready).

Bit 12: Positionsord 1 statusbit: Omdrejningstæller OK (MT_ready).

Bit 13: Positionsord 1 hukommelsesfejl (MEM_ERR).

Bit 14: Positionsord 1 fejl i absolut position (MLS_ERR).

Bit 15: Positionsord 1 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Bit 18: Positionsord 2 Fejl ved sammenligning mellem inkrementelle sporsignaler og absolut værdi (ST_ERR).

Bit 21: Positionsord 2 hukommelsesfejl (MEM_ERR).

Bit 22: Positionsord 2 fejl i absolut position (MLS_ERR).

Bit 23: Positionsord 2 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Ved yy = 12 (0000 1100 bin) gælder:

Bit 8: Encoderfejl.

Bit 10: Fejl ved intern positionsdatatransport.

Ved yy = 14 (0000 1110 bin) gælder:

Bit 0: Positionsord 1 temperatur uden for grænseværdierne.

Bit 1: Positionsord 1 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn).

Bit 2: Positionsord 1 FPGA-fejl.

Bit 3: Positionsord 1 hastighedsfejl.

Bit 4: Positionsord 1 kommunikationsfejl mellem FPGAs/fejl i inkrementelt signal.

Bit 5: Positionsord 1 Timeout absolut værdi/fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn).

Bit 6: Positionsord 1 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 7: P 1 Intern fejl (FPGA-kommunikation/FPGA-parametrering/selvtest/software).

Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.

Bit 16: Positionsord 2 Temperatur uden for grænseværdien.

Bit 17: Positionsord 2 Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn).

Bit 18: Positionsord 2 FPGA-fejl.

Bit 19: Positionsord 2 hastighedsfejl.

Bit 20: Positionsord 2 kommunikationsfejl mellem FPGAer.
 Bit 21: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn).
 Bit 22: Positionsord 2 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).
 Bit 23: Positonsord 2 Intern fejl (selvtest/software).

 OBS:

For en encodervariant, der ikke er anført her, fås yderligere informationer om bitkodningen hos encoderens producent.

Afhjælpning:

- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
- Udskift evt. DRIVE-CLiQ-encoderen.

233138 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:

Der er opstået en fejl i DRIVE-CLiQ encoderen vedr. positionsbestemmelsen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

yyyyxxxx hex: yy = Encodervariant, xxxxxx = bitkodning af fejlsag

Ved yy = 8 (0000 1000 bin) gælder:

Bit 1: Signalovertvågning (sin/cos)

Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fejl positionsord 2.

Bit 16: LED-overvågning.

Bit 17: Fejl ved positionsbestemmelse i Multiturn.

Bit 23: Temperatur uden for grænseværdierne.

Ved yy = 11 (0000 1011 bin) gælder:

Bit 0: Positionsord 1 forskel mellem omdrejningstæller og softwaretæller (XC_ERR).

Bit 1: Positionsord 1 sporfejl for inkrementalsignaler (LIS_ERR).

Bit 2: Positionsord 1 fejl ved kalibrering mellem inkrementelle sporsignaler og absolutværdi (ST_ERR).

Bit 3: Maksimalt tilladt temperatur overskredet (TEMP_ERR).

Bit 4: Overspænding i strømforsyningen (MON_OVR_VOLT).

Bit 5: Overstrøm i strømforsyningen (MON_OVR_CUR)

Bit 6: Underspænding i strømforsyningen (MON_UND_VOLT)Spursignalen

Bit 7: Fejl i omdrejningstælleren (MT_ERR)

Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.

Bit 11: Positionsord 1 Statusbit: Singleturn position OK (ADC_ready).

Bit 12: Positionsord 1 Statusbit: Omdrejningstæller OK (MT_ready)

Bit 13: Positionsord 1 hukommelsesfejl (MEM_ERR)

Bit 14: Positionsord 1 fejl i absolut position (MLS_ERR).

Bit 15: Positionsord 1 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Bit 18: Positionsord 2 fejl ved sammenligning af inkrementelle sporsignal og absolut værdi (ST_ERR).

Bit 21: Positionsord 2 hukommelsesfejl (MEM_ERR).

Bit 22: Positionsord 2 fejl i absolut position (MLS_ERR).

Bit 23: Positionsord 2 LED-fejl, fejl i belysningsenhed (LED_ERR).

Ved yy = 14 (0000 1110 bin) gælder:

Bit 0: Positionsord 1 Temperatur uden for grænseværdier.

Bit 1: Positionsord 1 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Bit 2: Positionsord 1 FPGA-fejl.

Bit 3: Positionsord 1 hastighedsfejl.

Bit 4: Lagewort 1 Kommunikationsfehler zwischen FPGAs/Fehler im inkrementellen Signal.

Bit 5: Positionsord 1 Timeout absolut værdi/fejl i positionsbestemmelse (Singleturn).

Bit 6: Positionsord 1 Intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 7: Positionsord 1 Intern fejl (FPGA-kommunikation/FPGA-parametring/selvtest/software).

Bit 8: F1 (Safety statusindikator) fejl positionsord 1.

Bit 9: F2 (Safety statusindikator) fejl positionsord 2.

Bit 16: Positionsord 2 temperatur uden for grænseværdierne.

Bit 17: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Multiturn)

Bit 18: Positionsord 2 FPGA-fejl.

Bit 19: Positionsord 2 hastighedsfejl

Bit 20: Positionsord 2 kommunikationsfejl mellem FPGAer

Bit 21: Positionsord 2 fejl ved positionsbestemmelse (Singleturn)

Bit 22: Positionsord 2 intern hardwarefejl (Clock/Power Monitor IC/Power).

Bit 23: Positionsord 2 intern fejl (selvtest/software)

OBS:

For en encodervariant, der ikke er anført her, fås yderligere informationer om bitkodningen hos encoderens producent

Afhjælpning:

- Fastlæg den detaljerede fejlårsag ved hjælp af fejlværdien.
- Udskift evt. DRIVE-CLiQ-encoderen.

233142 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Batterspænding fejl

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Encoderen anvender et batteri for at kunne lagre Multiturn-informationerne, når systemet er lukket ned. Batteriets spænding sørger ikke for nok buffer til Multiturn-informationerne.

Afhjælpning: udskift batteri.

233150 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Initialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: En encoderfunktion der er valgt i p0404 kan ikke udføres.
Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Fejlagtig encoder-funktion.
Bitprogrammeringen er den samme som i p0404 (f.eks. bit 5: Fejl i spor C/D).

Afhjælpning:

- Kontroller, om indstillingen af p0404 er korrekt.
- Kontroller den anvendte encodertype (inkrementel/absolut) og encoderledningen ved SMCxx.
- Kontroller de yderligere fejlmeldinger, som beskriver fejlen i detaljer.

233151 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoderhastigheden er for høj under initialiseringen

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderhastigheden er for høj under sensor modules initialisering.

Afhjælpning: Reducer encoderens hastighed under initialiseringen.
Sluk evt. for overvågningen (p0437.29).
Se også: p0437

233152 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Maks. signalfrekvens (spor A/B) overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Encoderfortolkningens maksimale signalfrekvens blev overskredet.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Aktuell indgangsfrekvens i Hz.
 Se også: p0408

Afhjælpning: - Reducer omdrejningstallet.
 - Anvend en encoder med et mindre stregtal (p0408).

233153 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Identifikation mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en fejl under identificeringen på encoderen (ventede) med p0400 = 10100.
 Den tilsluttede encoder kunne ikke identificeres.
 Fejlværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
 Bit 0: Datalængde forkert.
 Se også: p0400

Afhjælpning: Konfigurer encoderen manuelt iht. databladet.

233160 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Analog sensor for kanal A svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
 Fejlværdi (r0949, fortolk decimal):
 1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan registreres.
 2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4673).
 3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrensen (p4676).

Afhjælpning: Re fejlværdi = 1:
 - Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
 Re fejlværdi = 2:
 - Kontroller spændingsindstilling pr. encoderperiode (p4673).
 Re fejlværdi = 3:
 - Kontroller områdegrensens indstilling og udvid eventuelt (p4676).

233161 <Stedsoplysninger>Encoder 3 analog sensor for kanal B svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag: Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
 Fejlværdi (r0949, fortolk decimal):
 1: Indgangsspænding uden for det måleområde, der kan registreres.
 2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4675).
 3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrensen (p4676).

Afhjælpning: Re fejlsværdi = 1:
 - Kontroller analogsensorens udgangsspænding.
 Re fejlsværdi = 2:
 - Kontroller spændingsindstilling pr. encoderperiode (p4675).
 Re fejlsværdi = 3:
 - Kontroller områdegrænsens indstilling og øg den eventuelt (p4676).

233163 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Analog sensor positionsværdi overskrider grænseværdien

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÆRRING
Årsag: Positions værdien har overskredet det tilladte område på -0.5 ... +0.5.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 1: Positions værdien for LVDT-sensoren.
 2: Positions værdien for encoderkarakteristikket.
Afhjælpning: Re fejlsværdi = 1:
 - Kontroller LVDT-udvekslingsforholdet (p4678).
 - Kontroller referencesignalets forbindelse til spor B.
 Re fejlsværdi = 2:
 - Kontroller karakteristikkets koefficienter (p4663 .. p4666).

233400 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i nulmærkeafstand (Alarmstærskel overskredet)

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametredede nulmærkeafstand.
 Ved afstandskodede encodere udregnes nulmærkeafstanden ud fra parvist registrerede nulmærker. Heraf kan man slutte at et manglende nulmærke afhængigt af pardannelsen ikke kan medføre en fejl og derfor ikke påvirker systemet.
 Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder).
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 Sidst målte nulmærkeafstand i inkremitter (4 inkremitter = 1 encoderstreg).
 Fortegnet markerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.
Afhjælpning: - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Kontroller encodertype (encoder med ækvivalent nulmærker).
 - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
 - Udskift encoder eller encoderledning.

233401 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Nulmærke svigter (alarmtærskel overskredet)

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Den 1.5 gange parametredede nulmærkeafstand blev overskredet.
 Nulmærkeafstanden til nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder) eller i p0424 (lineær encoder).
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Antallet af inkremitter efter POWER ON eller siden sidst registrerede nulmærke (4 inkremitter = 1 encoderstreg).

- Afhjælpning:**
- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
 - Kontroller stikforbindelserne.
 - Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker).
 - Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0425).
 - Udskift encoder eller encoderledning.

233405 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Temperatur i encoderfortolkning overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: I encoderens elektronik eller i encoderfortolkningen blev der registreret en for høj temperatur.
Alarmværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
yyxxxx hex: yy = nNummer temperatursensor, xxxx = målt modultemperatur i 0.1 °C.

Afhjælpning: Reducer omgivelsestemperaturen for motorens DRIVE-CLiQ-tilslutning.

233407 <Stedsoplysninger>Encoder 3: funktionsgrænse nået

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Encoderen har nået en af sine funktionsgrænser. Der anbefales service.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Inkrementalsignaler
3: Absolutspor
4: Codetilslutning

Afhjælpning: Udfør service.Udskift evt. sensoren.
OBS:
En encoders aktuelle funktionsreserve kan vises via r4651.
Se også: p4650, r4651

233410 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i kommunikationen (encoder- og Sensor Module)

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Overførslen af den serielle kommunikationsprotokol mellem encoder og analysemodel er forkert. Alarmværdi (r2124, fortolk binært): Bit 0: Alarmbit i positionsprotokol. Bit 1: Forkert hvileniveau på dataledning. Bit 2: Encoder reagerer ikke (leverer intet startbit inden for 50 ms). Bit 3: CRC-fejl: Checksummen i protokollen på encoderen svarer ikke til dataene. Bit 4: Kvittering fra encoder forkert: Encoderen har forstået ordren forkert eller kan ikke udføre den. Bit 5: Intern fejl i serial driver: Der blev forespurgt en ugyldig mode-kommando. Bit 6: Timeout under cyklisk læsning. Bit 8: Protokol er for lang (f.eks. > 64 Bit). Bit 9: Overløb af modtagebuffer. Bit 10: Frameerror ved dobbelt læsning. Bit 11: Parity fejl. Bit 12: Dataledningsniveau forkert under monoflop tid.
Afhjælpning:	- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger. - Kontroller stikforbindelserne. - Udskift encoder.

233411 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoder melder intern alarm (detaljeret information)

Meddelelsesværdi:	Fejlårsag: %1 bin, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Absolutværdi-encoderens fejlord indeholder aktive alarmbits. Alarmværdi (r2124, fortolk binært): yyyyxxx hex: yyyy = ekstra information, xxxx = fejlårsag yyyy = 0: Bit 0: Frekvens overskredet (omdrejningstal for stort). Bit 1: Temperatur overskredet. Bit 2: Regulatorreserve belysning overskredet. Bit 3: Batteri afladt. Bit 4: Referencepunkt passeret. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplitude uden for reguleringsområdet. Bit 1: Fejl Multiturn-interface. Bit 2: Intern datafejl (Singleturn/Multiturn takter ikke ens). Bit 3: Fejl EEPROM-interface. Bit 4: SAR konverter fejl. Bit 5: Fejl under overførsel af registerdata. Bit 6: Intern fejl registreret i Errorpin (nErr). Bit 7: Temperaturtærskel over- eller underskredet.
Afhjælpning:	Udskift encoder.

233412 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoder melder en intern alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

Årsag: Encoderen senderen alarm via den serielle protokol.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes binært):
 Bit 0: Fejlbit i positionsprotokol.
 Bit 1: Alarmbit i positionsprotokol.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Kontroller om encoderledningerne er udlagt iht. EMC.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Udskift encoder.

233414 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau spor C eller D uden for tolerance

Meddelelsesværdi: Spor C: %1, spor D: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Amplituden ($C^2 + D^2$) for encoderens spor C eller D eller fra Hallsignalerne ligger ikke i tolerancebåndet.
 Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
 yyyxxxx hex.
 yyyy = Signalniveau for spor D (16 bit med fortegn)
 xxxx = Signalniveau for spor C (16 bit med fortegn)
 Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Udløsetærsklen ligger ved > 230 mV (vær opmærksom på encoderens frekvensgang) eller ved > 750 mV.
 Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 5333 hex = 21299 dec.
 OBS:

Hvis amplituden ikke ligger i tolerancebåndet, kan den ikke anvendes til en initialisering af startpositionen.

Afhjælpning:

- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Udskift encoder eller encoderledning.
- Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter)
- Kontroller Hallsensor-boksen.

233415 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signalniveau spor A eller B uden for tolerance (alarm)

Meddelelsesværdi: Amplitude: %1, vinkel: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Signalniveauet (roden af $A^2 + B^2$) for encoder 1 overskrider den tilladte tolerance.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 yyyxxxx hex:
 yyyy = vinkel
 xxxx = Amplitude, dvs. roden af $A^2 + B^2$ (16 bit uden fortegn):
 Nominelt skal encoderens signalniveau ligge i området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Udløsetærsklen ligger ved < 230 mV (vær opmærksom på encoderens frekvensgang).
 Et signalniveau på 500 mV spidsværdi svarer til talværdien 299A hex = 10650 dec.
 Vinklen 0 FFFF hex svarer til 0 ... 360 graders finposition. Nul grader ligger ved spor Bs negative nulgenngang.
 Henvisninger til Sensor Modules for resolveren (f.eks. SMC10):
 Nominelt ligger signalniveauerne ved 2900 mV (2.0 Veff). Udløsetærsklen ligger ved < 1414 mV (1.0 Veff).
 Et signalniveau på 2900 mV spidsværdi svarer til talværdien 3333 hex = 13107 dec.
 OBS:
 Amplitudefejls analoge værdier er ikke målt på samme tid med hardwarefejldiagnosen for Sensor Module.

- Afhjælpning:**
- Kontroller omdrejningstalområdet, målesystemets frekvensgang (amplitudegang) er ikke nok til omdrejningstalområdet.
 - Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger samt afskærmningen.
 - Kontroller stikforbindelser.
 - Udskift encoder eller encoderledning.
 - Kontroller Sensor Module (f.eks. kontakter).
 - Ved snavsaflejring på kodeskiven eller belysningens ældning, skal encoderen udskiftes.

233418 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Ændring af omdrejningstal ikke sandsynlig (alarm)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Ved en HTL/TTL-encoder har omdrejningstalændringen mellem to samplingscyklusser overskredet værdien i p0492. Ændringen af den evt. udregnede faktiske omdrejningstalsværdi overvåges i strømregulatorens samplingstid. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejl diagnose. Se også: p0492

- Afhjælpning:**
- Kontroller tachometertiledningen for afbrydelser.
 - Kontroller tachometerskærmens jordslutning.
 - Forhøj eventuelt indstillingen i p0492.

233419 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Spor A eller B er uden for tolerance

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Amplitude-/fase-/offsetkorrektur for spor A eller B er ved begrænsningen. Amplitudefejlkorrektur: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 grader eller >96 grader
SMC20: Offsetkorrektur: +/-140 mV
SMC10: Offsetkorrektur: +/-650 mV
Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
xxxx1: Minimum for offsetkorrektur spor B
xxxx2: Maksimum for offsetkorrektur spor B
xxx1x: Minimum for offsetkorrektur spor A
xxx2x: Maksimum for offsetkorrektur spor A
xx1xx: Minimum for amplitudekorrektur spor B/A
xx2xx: Maksimum for amplitudekorrektur spor B/A
x1xxx: Minimum for fasefejlkorrektur
x2xxx: Maksimum for fasefejlkorrektur
1xxxx: Minimum for kubisk korrektur.
2xxxx: Maksimum for kubisk korrektur.

- Afhjælpning:**
- Kontroller mekanisk monteringtolerancer ved ikke selvafljrede encodere (f.eks. tandhjulsencodere).
 - Kontroller stikforbindelserne (også kontaktmodstande).
 - Kontroller encodersignaler.
 - Udskift encoder eller encoderledning.

233421 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i beregnet kommuteringslængde (alarm)

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Under registreringen af den faktiske værdi blev der registreret en fejl. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 3: Den serielle protokols absolutte position og sporet A/B er forskellige med en halv encoderstreg. Den absolutte position skal have nulpositionen i kvadranten, i hvilken begge spor er negative. I tilfælde af fejl kan positionen være forkert med en encoderstreg.
Afhjælpning:	Re alarmværdi = 3: - Kontakt evt. producenten, hvis der anvendes en standardencoder med kabel. - Korrigér sporenes tilordning til den serielle overførte positionsværdi. I den forbindelse skal de to spor tilsluttes inverteret til Sensor Module (ombyt A med A* og B med B*) eller kontroller positionens nulpunktoffset ved en programmeret encoder.

233422 <Stedsoplysninger>Encoder 3; Impulstal rektangulær-encoder uden for tolerance

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den målte nulmærkeafstand svarer ikke til den parametrede nulmærkeafstand.
Ved en aktiveret rektangulær encoder impulstal korrektion og uparametrede fejl 31131 udlæses denne alarm, hvis akkumulatoren indeholder større værdier end p4683 eller p4684.
Nulmærkeafstanden for nulmærkeovervågningen indstilles i p0425 (roterende encoder).
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Akkumulerede differenceimpulser i encoderstreger.

Afhjælpning:

- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Kontroller encodertype (encoder med ækvidistante nulmærker).
- Tilpas parameteren til nulmærkeafstanden (p0424, p0425).
- Udskift encoder eller encoderledning.

233429 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Positionsforskel Hallsensor/spor C/D og spor A/B for stor

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejlen ved spor C/D er større end +/-15 ° mekanisk eller +/-60 ° elektrisk eller fejlen ved Hallsignalerne er større end +/-60 ° elektrisk.
En periode for spor C/D svarer til 360 ° mekanisk.
En periode for Hallsignaler svarer til 360 ° elektrisk.
Overvågningen aktiveres f.eks., hvis Hallsensorerne blev tilsluttet i stedet for spor C/D med forkert omdrejningsretning eller hvis den afgiver for upræcise værdier.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Ved spor C/D gælder:
Målt afvigelse som mekanisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °).
ved Hallsignaler gælder:
Målt afvigelse som elektrisk vinkel (16 bit med fortegn, 182 dec svarer til 1 °).

Afhjælpning:

- Spor C eller D er ikke tilsluttet.
- Korrigér omdrejningsretning for eventuelt tilsluttet Hallsensor som erstatning for spor C/D.
- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
- Kontroller Hallsensorens justering.

233431 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Positionsdiﬀerens inkrementel/absolut for stor (alarm)**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Da nulimpulsen blev passeret blev der fastslået en afvigelse i den inkrementelle position.
Ved ækvidistante nulmærker gælder:
- Det første overkørte nulmærke giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærker skal have n gange afstanden baseret på det første nulmærke.
Ved afstandskodede nulmærker gælder:
- Det første nulmærkepar giver referencepunktet for alle efterfølgende kontroller. De yderligere nulmærkepar skal have den forventede afstand til det første nulmærkepar.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Afvigelse in kvadranter (1 streg = 4 kvadranter).

Afhjælpning:

- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Udskift encoder eller encoderledning.
- Kontroller snavsaflejringer på kodeskiven eller fjern kraftige magnetfelter.

233432 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Rotorpositionsadaption korrigerer afvigelse**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Der gik impulser tabt ved spor A/B eller der er talt for mange. Korrektion af disse impulse kører i øjeblikket.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Sidst målte afvigelse af nulmærkeafstanden i inkremitter (4 inkremitter = 1 encoderstreg).
Fortegnet indikerer retningen under registreringen af nulmærkeafstanden.

Afhjælpning:

- Kontroller EMC-korrekt udlægning af encoderledninger.
- Kontroller stikforbindelserne.
- Udskift encoder eller encoderledning.
- Kontroller encoderfrekvens.
- Tilpas parameteren for nulmærkeafstanden (p0424, p0425).

233442 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Batterispænding Alarmstærskel nået**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Encoderen anvender et batteri for at kunne lagre Multiturn-informationerne, når systemet er lukket ned. Falder batteriets spænding igen, er der ikke nok buffer til Multiturn-informationerne.

Afhjælpning: udskift batteri.

233443 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Signálniveau spor C/D uden for tolerance (alarm)**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

- Årsag:** Det unipolære niveau (CP/CN eller DP/DN) ved encoder 3 ligger uden for den tilladte tolerance.
 Alarmværdi (r2124, fortolk binært):
 Bit 0 = 1: Enten CP eller CN uden for tolerancen.
 Bit 16 = 1: Enten DP eller DN uden for tolerancen.
 Nominelt skal encoderens unipolære signalniveau være i området 2500 mV +/- 500 mV.
 Udløsetærsklerne ligger ved < 1700 mV og ved > 3300 mV.
 OBS:
 Signalniveauet fortolkes kun, hvis følgende betingelser er opfyldte:
 - Sensor Module egenskaber foreligger (r0459.31 = 1).
 - Overvågningen er aktiveret (p0437.31. = 1).
- Afhjælpning:**
- Kontroller om encoderledninger og skærm er udlagt iht. EMC.
 - Kontroller stikforbindelser og kontakter.
 - Er sporene C/D korrekt tilsluttet (er signalledningerne CP ombyttet med CN eller DP med DN)?
 - Udskift encoderledningen.

233460 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Analog sensor for kanal A svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Die Eingangsspannung vom Analogsensor liegt außerhalb der erlaubten Grenzen.
 Warnwert (r2124, dezimal interpretieren):
 1: Eingangsspannung außerhalb des erfassbaren Messbereichs.
 2: Indgangsspændingen ligger uden for det i p4673 indstillede måleområde.
 3: Indgangsspændingens beløb har overskredet områdegrænsen (p4676).

Afhjælpning:

Re alarmværdi = 1:
 - Kontroller analogsensorens udgangsspænding.

Re alarmværdi = 2:
 - Kontroller indstilling af spændingen pr. encoderperiode (p4673).

Re = 3:
 - Kontroller indstilling af områdegrænsen og udvid eventuelt (p4676).

233461 <Stedsoplysninger>Encoder 3 analog sensor for kanal B svigter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Analogsensorens indgangsspænding ligger uden for de tilladte grænser.
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 1: Indgangsspænding uden for det måleområde der kan registreres.
 2: Indgangsspænding uden for det indstillede måleområde (p4675).
 3: Indgangsspændingens sum har overskredet områdegrænsen (p4676).

Afhjælpning:

Re alarmværdi = 1:
 - Kontroller analogsensorens udgangsspænding.

Re alarmværdi = 2:
 - Kontroller indstilling af spændingen pr. encoderperiode (p4675).

Re alarmværdi = 3:
 - Kontroller indstilling af områdegrænse og øg eventuelt (p4676).

233462 <Stedsoplysninger>Encoder 3; analig sensor ingen kanal aktiv**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved analogsensoren er kanal A og kanal B ikke aktiveret.**Afhjælpning:**

- Aktiver kanal A og/eller kanal B (p4670).
- Kontroller encoderkonfiguration (p0404.17).
- Se også: p4670

233463 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Analog sensor positionsværdi overskrider grænseværdien**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:**

Positions værdien har overskredet det tilladte område på +0.5 ... +0.5.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Positions værdi fra LVDT-sensor.
2: Positions værdi fra encoderens karakteristik.

Afhjælpning:

Re alarmværdi = 1:
- Kontroller LVDT-udvekslingsforholdet (p4678).
- Kontroller referencesignalets forbindelse til spor B.

Re alarmværdi = 2:
- Kontroller karakteristikets koefficienter (p4663 ... p4666).

233470 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoderen melder en intern fejl (X521.7)**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Ved Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) meldes via 0-signal på klemme X521.7 at encoderen er forurenset.**Afhjælpning:**

- Kontroller stikforbindelser.
- Udskift encoder eller encoder-ledningen.

233500 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Positionssporing procesområde overskredet**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:**

Drevet/encoderen har overskredet det maksimalt mulige tilkørselsområde ved en projekteret lineærakse uden modulokorrektur. Værdien læses i p0412 og skal fortolkes som antal motoromdrejninger.

Ved p0411.0 = 1 er det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineærakse fastlagt til 64 gange (+/- 32 gange) p0421.

Ved p0411.3 = 1 er det maksimale tilkørselsområde er for en projekteret lineær akse fastlagt til den størst mulige værdi og udgør +/-p0412/2 (afrundet til hele omdrejninger). Den størst mulige værdi afhænger af stregtallet (p0408) og finopløsningen (p0419).

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:

- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).

Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdiencoderen.

233501 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Positionssporing encoderposition uden for tolerancevinduet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Drevet/encoderen blev tilkørt med en større værdi i frakoblet tilstand end parametret i tolerancevinduet. Referencen mellem mekanikken og encoderen findes muligvis ikke længere.

Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):

Afvigelse til sidste encoderposition i inkremitter af den absolutte værdi.

Fortegnet indikerer retningen.

OBS:

Den fundne afvigelse vises også i r0477.

Se også: p0413, r0477

Afhjælpning: Nulstil positionssporingen som følger:

- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).

Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdiencoderen (p2507).

Se også: p0010

233502 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoder med målegear uden gyldige signaler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Encoderen med målegearkasse stiller ikke længere gyldige signaler til rådighed.

Afhjælpning: Sørg for at alle encodere med indbyggede målegearkasser afgiver gyldige aktuelle værdier under driften.

233503 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Positionssporing kan ikke nulstilles

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Positionssporingen for målegearkassen kan ikke nulstilles.

Afhjælpning: Fejlen afhjælpes som følger:

- Vælg encoderdriftsættelse (p0010 = 4).
- Nulstil positionssporing position (p0411.2 = 1).
- Deaktiver encoderdriftsættelse (p0010 = 0).

Kvitter derefter fejlen og udfør en justering af absolutværdiencoderen.

233700 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Effekttest afgiver ikke den forventede værdi

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN
Årsag: Fejlordet i DRIVE-CLiQ encoderen afgiver programmerede fejlbits.
 Fejlværdi (r2124, fortolkes binært):
 Bit x = 1: Effekttest x mislykkedes.
Afhjælpning: Udskift encoder.

233800 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Gruppealarm

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: INGEN
Årsag: Motorencoderen har registreret mindst en fejl.
Afhjælpning: Udfør en fortolkning af yderligere aktuelle aktive meldinger.

233801 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.
 Fejlårsag:
 10 (= 0A hex):
 Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning: - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Udskift pågældende komponenter.

233802 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Time slice overløb

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Time slice overløb encoder 3.
 Fejlværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
 yx hex: y = Pågældende funktion (Siemens-intern fejldiagnose), x = pågældende time slice
 x = 9:
 Time slice overløb på den hurtige (strømregulator-takt)-time slice.
 x = A:
 Time slice overløb på mellemste time slice.
 x = C:
 Time slice overløb på den langsomme time slice.
 yx = 3E7:
 Timeout under afventning af SYNO, f.eks. uventet returnering til acyklisk drift.

Afhjælpning: Øg strømregulatorsamplingstiden.
OBS:
 Ved en strømregulatorsamplingstid = 31.25 µs skal der anvendes en SMx20 med bestillingsnummeret 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Checksumfejl Sensor Module

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: POWER ON (MED DET SAMME)

Årsag: Der opstod en checksumfejl under udlæsningen af programlageret på Sensor Module.
 Fejl-værdi (r0949, fortolk hexadecimalt):
 yyyyxxxx hex
 yyyy: Pågældende lagerområde.
 xxxx: Forskellen mellem checksum ved POWER ON og pågældende checksum.

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).
- Opgrader firmwaren til en nyere version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift Sensor Module.

233805 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i checksum EEPROM

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Interne data i EEPROM er beskadiget.
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 01: Fejl i EEPROM-adgang.
 02: Antal blokke i EEPROM for stort.

Afhjælpning: Udskift modulet.

233806 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Initialisering mislykkedes

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Initialiseringen af encoderen mislykkedes.
	Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
	Bit 0, 1: Initialisering af encoder ved roterende motor fejlslået (afvigelse fra encoderstregenes grov- og finplacering/4).
	Bit 2: Midterspændingstilpasning for spor A fejlslået.
	Bit 3: Midterspændingstilpasning for spor B fejlslået.
	Bit 4: Midterspændingstilpasning for accelerationsindgang fejlslået.
	Bit 5: Midterspændingstilpasning for spor Safety A fejlslået.
	Bit 6: Midterspændingstilpasning for Spor Safety B fejlslået.
	Bit 7: Midterspændingstilpasning for spor C fejlslået.
	Bit 8: Midterspændingstilpasning for spor D fejlslået.
	Bit 9: Midterspændingstilpasning for spor R fejlslået.
	Bit 10: Forskellen mellem midterspændinger mellem A og B er for stor (> 0.5 V).
	Bit 11: Forskellen mellem midterspændinger mellem C og D er for stor (> 0.5 V).
	Bit 12: Forskellen mellem midterspændinger mellem Safety A og Safety B er for stor (> 0.5 V).
	Bit 13: Forskellen mellem midterspændinger mellem A og Safety B er for stor (> 0.5 V).
	Bit 14: Forskellen mellem midterspændinger mellem B og Safety A er for stor (> 0.5 V).
	Bit 15: Standardafvigelser i de fundne midterspændinger er for stor (> 0.3 V).
	Bit 16: Intern fejl - fejl ved læsning af et register (CAFE).
	Bit 17: Intern fejl - fejl ved skrivning af et register (CAFE).
	Bit 18: Intern fejl - midterspændingstilpasning findes ikke.
	Bit 19: Intern fejl - fejl i ADC-adgang.
	Bit 20: Intern fejl - ingen nulgennemgang fundet.
	Bit 28: Fejl under initialiseringen af EnDat 2.2-måleapparatet.
	Bit 29: Fejl under udlæsningen af data fra EnDat 2.2-måleapparatet.
	Bit 30: EEPROM-checksum for EnDat 2.2-måleapparatet forkert.
	Bit 31: Data fra EnDat 2.2-måleapparatet ikke konsistent.
	OBS:
	Bit 0, 1: Til 6SL3055-0AA00-5*A0
	Bit 2 ... 20: Fra 6SL3055-0AA00-5*A1
Afhjælpning:	Kvitter fejlen.
	Hvis fejlen ikke kan kvitteres:
	Bit 2 ... 9: Kontroller encoderens strømforsyning.
	Bit 2... 14: Kontroller pågældende ledning
	Bit 15 uden andre bits: Kontroller spor R, Kontroller indstillingerne i p0404.
	Bit 28: Kontroller ledningen mellem EnDat 2.2 converteren og måleapparatet.
	Bit 29 ... 31: Udskift det defekte måleapparat.

233811	<Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoderserienummer ændret
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Encoderens serienummer er ændret. Ændringen kontrolleres kun for encodere med serienummer (f.eks. EnDat-encoder).
	- Encoderen blev udskiftet.
	OBS:
	Med positionsreguleringen kontrolleres serienummeret under justeringens opstart (p2507 = 2).
	Ved justeret encoder (p2507 = 3) kontrolleres serienummeret for ændringer, og justeringen nulstilles eventuelt (p2507 = 1).
	Gør følgende for at skjule overvågningen af serienummeret:
	Indstil følgende serienummer for den pågældende encoder-datablok: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
Afhjælpning:	Udfør en mekanisk justering af encoderen. Det nye serienummer overtages med p0440 = 1.

233812 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Forespurgt cyklus eller RX- / TX-timing understøttes ikke**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** En cyklus eller RX-/TX-timing der forespørges af Control Unit understøttes ikke.

Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):

0: Applikationscyklussen understøttes ikke.

1: DRIVE-CLiQ-cyklussen understøttes ikke.

2: Afstanden mellem RX- og TX-tidspunkterne er for ringe.

3: TX-tidspunkt for tidligt.

Afhjælpning: Udfør POWER ON (tænd/sluk ved alle komponenter).

233813 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Hardware logikmodul svigtet**Meddelelsesværdi:** Årsag til fejlen: %1 bin**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING**Årsag:** Logikenheden i DRIVE-CLiQ encoderen er defekt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0: ALU watchdog er udløst.

Bit 1: ALU har fundet en reaktionsfejl.

Afhjælpning: Udskift encoder, når fejlen opstår igen.

233820 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegram fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

7 (= 07 hex):

Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.

8 (= 08 hex):

Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.

9 (= 09 hex):

Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

233835 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront.

Fejlårsag:

33 (= 21 hex):

Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.

34 (= 22 hex):

Tidsfejl i telegrammets modtageliste.

64 (= 40 hex):

Tidsfejl i telegrammets sendeliste.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON.

- Udskift pågældende komponenter.

233836 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Sendefejl for DRIVE-CLiQ data**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert. Dataene kunne ikke afsendes.

Fejlårsag:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen svarer ikke til sendelisten.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

233837 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Komponentfejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:
- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

233845 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende encoder er forkert.
Fejlårsag:
11 (= 0B hex):
Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning: Udfør POWER ON (sluk/tænd).

233850 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Encoderfortolkning, intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: POWER ON
Årsag: Der er opstået en intern softwarefejl i Sensor Module på encoder 3.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
1: Baggrund time slice er blokeret.
2: Checksum over kodelager er ikke korrekt.
10000: OEM-lager på EnDat-encoderen indeholder uforståelige data.
11000 ... 11499: Beskrivelsesdata fra EEPROM forkerte.
11500 ... 11899: Kalibreringsdata fra EEPROM forkerte.
11900 ... 11999: Konfigurationsdata fra EEPROM forkerte.
12000 ... 12008: Kommunikationen med analog-digital-converteren forstyrret.
16000: DRIVE-CLiQ encoder initialisering applikation forkert.
16001: DRIVE-CLiQ encoder initialisering ALU forkert.
16002: DRIVE-CLiQ encoder HISI / SISI initialisering forkert.
16003: DRIVE-CLiQ encoder Safety-initialisering forkert.
16004: DRIVE-CLiQ encoder intern systemfejl.
Afhjælpning:
- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware-version i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

233851 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 3) til Control Unit er forkert.
Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.
Fejlårsag:
10 (= 0A hex):
Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:
- Opgrader firmwaren for den pågældende komponent.
- Udfør POWER ON for den pågældende komponent (sluk/tænd).

233860 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Telegram fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 3) til Control Unit

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

9 (= 09 hex):

DRIVE-CLiQ-kommunikation fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder et svigt af forsyningsspændingen.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

17 (= 11 hex):

CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt.

18 (= 12 hex):

Telegrammet er kortere end i længdebyte eller i modtagelisten og det modtagne telegram er for tidligt.

19 (= 13 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

20 (= 14 hex):

Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

21 (= 15 hex):

Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

22 (= 16 hex):

Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt.

25 (= 19 hex):

Fejlbitten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

233875 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Forsyningsspænding svigter**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

233885 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 3) til Control Unit er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 26 (= 1A hex): Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. 98 (= 62 hex): Fejl under overgangen i den cykliske drift. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent. - Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent.

233886 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 3) til Control Unit er forkert.
Dataene kunne ikke afsendes.
Fejlårsag:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen svarer ikke til sendelisten.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

233887 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (Sensor Module til encoder 3). En forkert hardware kan ikke udelukkes.
Fejlårsag:
32 (= 20 hex):
Fejl i telegrammets header.
35 (= 23 hex):
Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
66 (= 42 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
67 (= 43 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
96 (= 60 hex):
Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling.
97 (= 61 hex):
Udskiftningen af mærkedata varer for længe.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

233895 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Alternierende cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Sensor Module (encoder 3) til Control Unit er forkert.
Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

233896 <Stedsoplysninger>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistente komponentegenskaber

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (Sensor Module for encoder 3) der er angivet af fejlværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.
 Fejl-værdi (r0949, fortolk decimal):
 Komponentnummer.

Afhjælpning:

- Under en ledningsudskiftning må der kun anvendes ledninger med samme længde.
- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

233899 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Der er opstået en fejl på Sensor Module for encoder 3, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.
 Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
 Fejl-værdi (r0949, fortolk decimal):
 Fejlens nummer.
 OBS:
 I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.

Afhjælpning:

- Udskift fastprogram på Sensor Module med en ældre fastprogramversion (r0148).
- Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

233902 <Stedsoplysninger>Encoder 3: SPI-bus fejl opstået

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Fejl under betjening af en intern SPI-bus.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

233903 <Stedsoplysninger>Encoder 3: I2C-bus fejl opstået**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Fejl under betjening af en intern I2C-bus.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.**Afhjælpning:**

- Udskift Sensor Module.
- Opgrader eventuelt firmware i Sensor Module.
- Kontakt Technical Support.

233905 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i encoder-parametreringen**Meddelelsesværdi:** Parameter: %1, ekstra information: %2**Drevobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	I encoder-parametreringen er der registreret en fejl. Eventuelt passer den parametrede encodertype ikke til den tilsluttede. Den pågældende parameter kan beregnes som følger: - Find parameternummer via fejlverdien (r0949). - Beregn parameterindeks (p0187). Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): yyyyxxx dec: yyyy = Ekstra information, xxx = parameter xxx = 421: Absolutpositionen i protokollen skal være mindre end eller lig med 30 bit ved en EnDat-/SSI-encoder. yyyy = 0: Der er ingen yderligere informationer. yyyy = 1: Niveau HTL (p0405.1 = 0) kombineret med sporovervågning A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) understøttes ikke af denne komponent. yyyy = 2: I p0400 er der indtastet et kodenummer for en identificeret encoder, men der blev ikke udført en identifikation. Start en ny encoderidentifikation. yyyy = 3: I p0400 er der indtastet et kodenummer for en identificeret encoder, men der blev ikke udført en identifikation. I p0400 vælges en liste-encoder med et kodenummer < 10000. yyyy = 4: SSI-encoder (p0404.9 = 1) uden spor A/B understøttes ikke af denne komponent. yyyy = 5: Ved SQW-encoderen er værdien i p4686 større end p0425. yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-encoderen kan ikke anvendes til denne firmware-version yyyy = 7: Ved SQW-encoder er Xfkt1 korrektion (p0437.2) kun tilladt ved ækvidistante nulmærker. yyyy = 8: Motorens polparbredde understøttes ikke af den anvendte lineære målestok. yyyy = 9: Positionens længde i EnDat-protokollen må maksimalt udgøre 32 bit. yyyy = 10: Den tilsluttede encoder understøttes ikke. yyyy = 11: Sporovervågningen understøttes ikke af hardwaren.
Afhjælpning:	- Kontroller om den tilsluttede encodertype svarer til den parametrede. - Korrigér parameteren fra fejlverdien (r0949) og p0187. - Re parameternummer 314: Kontroller polpartallet og målegearkasseudvekslingen. Kvotienten "polpartal" divideret med "målegearkasseudvekslingen" skal være mindre end eller lig med 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Apparatkombinationen er ikke tilladt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: FRA1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: FRA1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÆRRING

Årsag:	Den udvalgte apparatkombination understøttes ikke. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 1003: Det tilsluttede måleapparat kan ikke drives med EnDat 2.2-converteren. Måleapparatet har for eksempel ingen stregtal/opløsning på 2^n. 1005: Måleapparattypen (inkrementel) understøttes ikke af EnDat 2.2-converteren. 1006: Den maksimale varighed (31.25 µs) for EnDat overførslen blev overskredet. 2001: Den indstillede kombination af strømregulatortakt, DP-takt og Safety-takt understøttes ikke af EnDat 2.2-converteren. 2002: Det lineære måleapparats opløsning passer ikke til polparbredden for den lineære motor. Polparvidde minimal = $p0422 * 2^{20}$
Afhjælpning:	Re fejlsværdi = 1003, 1005, 1006: - Anvend et tilladt måleapparat. Re fejlsværdi = 2001: - Indstil tilladt taktkombination (anvend evt. standardindstillinger). Re fejlsværdi = 2002: - Anvend et måleapparat med en ringere opløsning (p0422).

233915 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i encoderens konfiguration

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Konfigurationen af encoder 3 er forkert. Alarmværdi (r2124, fortolk decimalt): 1: Omparametrering mellem fejl/alarm er ugyldig. 419: Encoderen erkender ved projekteret finopløsning Gx-XAKT2 en maks. mulig absolut faktisk positionsværdi (r0483), der ikke kan vises inden for 32 bit.
Afhjælpning:	Re alarmværdi = 1: Udfør ikke en omparametrering mellem fejl/alarm. Re alarmværdi = 419: Reducer finopløsningen (p0419), eller deaktiver overvågningen (p0437.25), hvis ikke hele Multiturnområdet skal anvendes.

233916 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl i encoder-parametreringen

Meddelelsesværdi:	Parameter: %1, ekstra information: %2
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der er fundet fundet en encoder-parameter som indeholder fejl. Eventuelt stemmer den parametrede encodertype ikke overens med den tilsluttede. Den pågældende parameter kan findes på følgende måde: - Find parameternummer via fejlsværdi (r0949). - Find parameterindeks (p0187). Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Parameternummer.

Afhjælpning:

- Kontroller om den tilsluttede encodertype svarer til den parametrede.
- Korriger parameteren fra fejlværdien (r0949) og p0187.

233920 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Fejl temperatursensor (motor)

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1, kanalnummer: %2

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er fundet en fejl under fortolkningen af motorens temperatursensor.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.

KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm

2 (= 02 hex):

Målt modstand for lav.

PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).

Yderligere værdier:

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller encoderledningen for korrekt type og tilslutning.
- Kontroller valget af temperatursensoren i p0600 til p0603.
- Udskift Sensor Module (hardwarefejl eller forkerte kalibreringsdata).

233930 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Datalogger har gemt dataene

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Er "datalogger" funktionen aktiveret (p0437.0 = 1), er der opstået en fejl på Sensor Module. Denne alarm indikerer, at der blev gemt diagnosedata for fejlen på hukommelseskortet.

Diagnosedataene gemmes i det følgende bibliotek:

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN

...

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT

I TXT-filen findes følgende informationer:

- Visning af den senest skrevne BIN-fil.

- Antallet af mulige skriveprocesser (talt ned fra 10000).

OBS:

BIN-filernes fortolkning kan kun ske Siemens-internt.

Afhjælpning:

Ingen nødvendig:

Denne alarm annulleres automatisk.

Dataloggeren er klar til optagelse af næste fejltilfælde.

233940 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Spindelsensor S1 spænding forkert

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Analogsensorens S1 spænding for spindlen ligger uden for det tilladte område. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Signalniveau fra sensor S1. OBS: Et signalniveau på 500 mV svarer til talværdien 500 dec.
Afhjælpning:	- Kontroller opspændingsværktøjet. - Kontroller tolerancen, og tilpas efter behov (p5040). - Kontroller tærsklerne, og tilpas efter behov (p5041). - Kontroller den analoge sensor S1 og forbindelserne. Se også: p5040, p5041

233950 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA1 (FRA2)
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Der opstod en intern softwarefejl i dæmpningsmodule. Fejl-værdi (r0949, fortolk decimal): Information om fejlkilden. Kun til siemensintern fejldiagnose.
Afhjælpning:	- Opgrader evt. firmwaren i Sensor Module til en nyere version. - Kontakt Technical Support.

233999 <Stedsoplysninger>Encoder 3: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi:	Ny melding: %1
Drevobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er opstået en alarm på Sensor Module for encoder 3, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit. Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit. Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Alarmens nummer. OBS: I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.
Afhjælpning:	- Udskift fastprogram på Sensor Module med en ældre fastprogramversion (r0148). - Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

234207 <Stedsoplysninger>VSM: Temperatur fejltærskel overskredet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	FRA2 (FRA1, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Temperaturen (r3666) der er målt med Voltage Sensing Module (VSM) har overskredet tærskelværdien (p3668). OBS: Denne fejl udløses kun, hvis temperaturfortolkningen blev aktiveret (p3665 > 0). Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt): Faktisk temperaturværdi på udløsetidspunktet [0.1 °C] Se også: r3666, p3668

Afhjælpning:

- Kontroller ventilator.
- Reducer effekten.
- Kontroller indstilling af temperatursnsortypen (p3665).
- Tilførsel: Kontroller indstilling af netfiltertypen (p0220).

Se også: p3665

234211 <Stedsoplysninger>VSM: Temperatur alarmtærskel overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen (r3666) der er målt med Voltage Sensing Module (VSM) har overskredet tærskelværdien (p3667).
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Faktisk temperaturværdi på udløsningstidspunktet [0.1 °C]:
Se også: r3666, p3667

Afhjælpning:

- Kontroller ventilator.
- Reducer effekten.
- Kontroller indstilling af temperatursnsortypen (p3665).
- Tilførsel: Kontroller indstilling af netfiltertypen (p0220).

Se også: p3665

234800 <Stedsoplysninger>VSM: Gruppealarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: INGEN

Årsag: Voltage Sensing Module (VSM) har registreret mindst en fejl.

Afhjælpning: Fortolkning af yderligere aktuelle meldinger.

234801 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende Voltage Sensing Module (VSM) er forkert.
Fejlårsag:
10 (= 0A hex):
Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen.
- Udskift Voltage Sensing Module (VSM).

234802 <Stedsoplysninger>VSM: Time slice overløb

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået et time slice overløb på Voltage Sensing Module.

Afhjælpning: Udskift Voltage Sensing Module.

234803 <Stedsoplysninger>VSM: Hukommelsestast

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en fejl under lagringen af Voltage Sensing Module.

Afhjælpning: - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for Voltage Sensing Module.
- Udskift Voltage Sensing Module.

234804 <Stedsoplysninger>VSM: CRC

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en checksumfejl under udlæsningen af programlageret på Voltage Sensing Module (VSM).

Afhjælpning: - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift Voltage Sensing Module.

234805 <Stedsoplysninger>VSM: Checksum EEPROM ikke korrekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Intern parameterdata er beskadigede.
Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
01: EEPROM-adgang forkert.
02: Antal blokke i EEPROM for stor.

Afhjælpning: - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift Voltage Sensing Module (VSM).

234806 <Stedsoplysninger>VSM: Initialisering

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der opstod en fejl under initialiseringen af Voltage Sensing Module (VSM).

Afhjælpning: Udskift Voltage Sensing Module.

234807 <Stedsoplysninger>VSM: Sekvensstyring tidsovervågning

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejl tidsoverløb sekvensstyring på Voltage Sensing Module (VSM).

Afhjælpning: Udskift Voltage Sensing Module.

234820 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ: Telegramfejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende Voltage Sensing Module.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

7 (= 07 hex):

Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.

8 (= 08 hex):

Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.

9 (= 09 hex):

Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

234835 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ: Fejl i cyklisk dataoverførsel**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende Voltage Sensing Module.

Fejlårsag:

33 (= 21 hex):

Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.

34 (= 22 hex):

Tidsfejl i telegrammets modtageliste.

64 (= 40 hex):

Tidsfejl i telegrammets sendeliste.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON.
- Udskift pågældende komponenter.

234836 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ: Sendefejl for DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Voltage Sensing Module.

Fejlårsag:

65 (= 41 hex):

Telegrammets type svarer ikke til sendelisten.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

234837 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ: Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

234845 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Voltage Sensing Module.
Fejlårsag:
11 (= 0B hex):
Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

234850 <Stedsoplysninger>VSM: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Intern softwarefejl i Voltage Sensing Module (VSM).

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Baggrund time slice er blokeret.

2: Checksum over kodelager er ikke korrekt.

Afhjælpning:

- Udskift Voltage Sensing Module (VSM).
- Opgrader eventuelt firmware-version i Voltage Sensing Module.
- Kontakt Technical Support.

234851 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Voltage Sensing Module (VSM) til Control Unit er forkert.

Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Opgrader firmware for den pågældende komponent.

234860 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Telegramfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Voltage Sensing Module (VSM) til Control Unit er forkert. Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 9 (= 09 hex): DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder et svigt af forsyningsspænding. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. 17 (= 11 hex): CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt. 18 (= 12 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 19 (= 13 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 20 (= 14 hex): Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 21 (= 15 hex): Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt. 25 (= 19 hex): Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentenummer, xx = fejlårsag.
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

234875 <Stedsoplysninger>VSM: Forsyningsspændingen svigter

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

- Årsag:** DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen.
Fejlårsag:
9 (= 09 hex):
Komponentens forsyningsspænding svigter.
Henvi sning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...).
 - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

234885 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion:
Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: INGEN (FRA1, FRA2)
Hla: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Voltage Sensing Module (VSM) til Control Unit er forkert.
Deltagerne sender og modtager ikke synkront.

Fejlårsag:

26 (= 1A hex):

Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt.

33 (= 21 hex):

Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.

34 (= 22 hex):

Tidsfejl i telegrammets modtageliste.

64 (= 40 hex):

Tidsfejl i telegrammets sendeliste.

98 (= 62 hex):

Fejl under overgangen i den cykliske drift.

Henvi sning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

- Afhjælpning:**
- Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent.
 - Udfør POWER ON.
 - Udskift pågældende komponent.

234886 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion:
Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: INGEN (FRA1, FRA2)
Hla: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Voltage Sensing Module (VSM) er forkert.
Dataene kunne ikke sendes.
Fejlårsag:
65 (= 41 hex):
Telegrammets type svarer ikke til sendelisten.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

234887 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: INGEN (FRA1, FRA2)
Hla: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (Voltage Sensing Module). En forkert hardware kan ikke udelukkes.
Fejlårsag:
32 (= 20 hex):
Fejl i telegrammets header.
35 (= 23 hex):
Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
66 (= 42 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
67 (= 43 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
96 (= 60 hex):
Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling.
97 (= 61 hex):
Udskiftningen af mærkedata varer for længe.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

234895 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i alternerende cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: INGEN (FRA1, FRA2)
Hla: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Voltage Sensing Module (VSM) er forkert.
Fejlårsag:
11 (= 0B hex):
Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.
Henvisning til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

234896 <Stedsoplysninger>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistente komponentegenskaber

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (Voltage Sensing Module) der er angivet af fejlværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Komponentnummer.

Afhjælpning:

- Under en ledningsudskiftning må der kun anvendes ledninger med samme længde.
- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

234899 <Stedsoplysninger>VSM: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er opstået en fejl på Voltage Sensor Module, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.
Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Fejlens nummer.
OBS:
I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.

Afhjælpning:

- Udskift firmware på Voltage Sensor Module med en ældre firmware-version (r0158).
- Opgrader firmware på Control Unit (r0018).

234903 <Stedsoplysninger>VSM: I2C-bus fejl opstået

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under adgangen via modul-intern I2C-bus.

Afhjælpning: Udskift Voltage Sensing Module (VSM).

234904 <Stedsoplysninger>VSM: EEPROM

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der opstod en fejl under adgangen til det permanente lager på Terminal Module.
Afhjælpning: Udskift Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <Stedsoplysninger>VSM: Parameteradgang

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Control Unit forsøgte at skrive en ugyldig parameterværdi på Voltage Sensing Module (VSM).
Afhjælpning: - Kontroller, om firmware-versionen på VSM (r0158) svarer til firmware-versionen på Control Unit (r0018).
 - Udskift eventuelt Voltage Sensing Module.
OBS:
 I filen readme.txt på hukommelseskortet opstilles de firmware-versioner der passer til hinanden.

234920 <Stedsoplysninger>VSM: Overtemperatur eller temperatursensorfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2)
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag: Under fortolkning af temperatursensoren er der opstået en modstandsværdi uden for det tilladte område.
 Alarmværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 1: Overtemperatur, trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
 KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
 2: Målt modstand for lav.
 PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 723 Ohm
Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
 - Udskift sensoren.
 - Lad sensoren køle af, og kontroller derefter omgivelsesbetingelser, belastningsslør og køling (ventilatorsikring).
 - Kontroller indstilling af temperatursensortypen (p3665).
 - Tilførsel: Kontroller indstillinger for netfiltertypen (p0220).

234950 <Stedsoplysninger>VSM: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: POWER ON
Årsag: Der opstod en intern softwarefejl i Voltage Sensing Module (VSM).
 Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Information om fejkilden.
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.
Afhjælpning: - Opgrader evt. firmwaren i Voltage Sensing Module til en nyere version.
 - Kontakt Technical Support.

234999 <Stedsoplysninger>VSM: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Der er opstået en alarm på Voltage Sensing Module (VSM), som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit. Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Alarmens nummer. OBS: I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye alarms betydning også kontrolleres.
Afhjælpning:	- Udskift fastprogram på Voltage Sensor Module med en ældre fastprogramversion (r0148). - Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

235000 <Stedsoplysninger>TM54F: Samplingstid ugyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	POWER ON
Årsag:	Den indstillede samplingstid er ugyldig. - Intet heltalsmultiplum af DP-takten. Fejl-værdi (r0949, flydende komma): Foreslået gyldig samplingstid.
Afhjælpning:	Tilpas samplingstiden (f.eks. indstil eventuelt foreslået gyldig samplingstid). Se også: p10000

235001 <Stedsoplysninger>TM54F: Parameterværdi ugyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Funktionen Safety Basic Functions anvendes via TM54F. Der foreligger en forkert parametring af TM54F. Kun følgende signaler må parametres: - STO aktiv - SS1 aktiv - Intern hændelse - Safe State Mulige årsager: - p10024 ... p10038 ikke indstillet til 0 eller 255. - p10039, p10042 ... p10045 anvender signaler fra Safety Extended Functions. Fejl-værdi (r0949, fortolkes binært): Bit 0 ... 3 angiver, ved hvilken drevgruppe der blev parametret en ugyldig F-Dler: Bit 0 = 1: Drevgruppe 1 forkert Bit 1 = 1: Drevgruppe 2 forkert Bit 2 = 1: Drevgruppe 3 forkert Bit 3 = 1: Drevgruppe 4 forkert p10024 ... p10038 skal være Bit 4 ... 7 angiver, for hvilken F-DO er angivet forkerte tilknytninger: Bit 4 = 1: Fejl i F-DO 0 (p10042) Bit 5 = 1: Fejl i F-DO 1 (p10043) Bit 6 = 1: Fejl i F-DO 2 (p10044) Bit 7 = 1: Fejl i F-DO 3 (p10045)

Afhjælpning:

- Kontroller indstilling af de fejlsikrede digitale indgange (F-DI) for Safety Extended Functions, og indstil dem til værdi 0 eller 255 (p10024 ... p10039).
- Kontroller indstillingen af signalkilderne for de fejlsikrede digitale udgange (F-DO), og korreger evt. (p10042 ... p10045).

OBS:

F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikret digital indgang)

F-DO: Failsafe Digital Output (fejlsikret digital udgang)

235002 <Stedsoplysninger>TM54F: Idriftsættelsesmodus ikke mulig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Idriftsættelsesmodusens aktivering blev afvist, da der ikke foreligger en impulssletning ved mindst et drev der hører til TM54F i det frigivne område.

Fejl værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Drevobjektnummer for det første fundne drev uden impulssletning/effektspærre.

Afhjælpning: Tilbage tag driftsfrigivelsen for et drev, der er angivet i fejl værdien.

235003 <Stedsoplysninger>TM54F: Der skal kvitteres på Control Unit

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: En fejl på Terminal Module 54F (TM54F) blev kvitteret med en sikker kvittering (p10006).

Der kræves endnu en kvittering på Control Unit.

Afhjælpning: - Udfør kvitteringen af alle forstyrrelser på Control Unit (BI: p2102).

eller

- Udfør kvittering på drevobjekt TM54 (BI: p2103, p2104 eller p2105).

OBS:

Forstyrrelses kvittering udløses med et 0/1-signal.

235004 <Stedsoplysninger>TM54F: Kommunikationcyklus ikke gyldig

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	- Kommunikationstakten, der er angivet i p10000[x], svarer ikke til drevobjektets overvågningstakt, som blev angivet i p10010[x]. Så længe denne fejl foreligger, aktiveres Failsafe Values i TM54F. Alle drev får ingen frigivelse. Fejlverdi (r0949, fortolkes binært): Er der sat en bit i området bit 0 ... 5, gælder: Kommunikationstakten der er angivet i p10000[x], svarer ikke til drevobjektets overvågningstakt som blev angivet i p10010[x]. (Anvendes kun p10000[0], skal denne værdi være ens med alle overvågningstakter for drevobjekter, der anvendes i p10010[0...5]). Bit 0 = 1: p10000[0] svarer ikke til overvågningstakten for p10010[0] Bit 1 = 1: p10000[1] svarer ikke til overvågningstakten for p10010[1] .. Bit 5 = 1: p10000[5] svarer ikke til overvågningstakten for p10010[5] Er der sat en bit i området bit 16 ... 21, gælder: Bit 16 = 1: p10000[0] er valgt for lavt. Bit 17 = 1: p10000[1] er valgt for lavt. .. Bit 21 = 1: p10000[5] er valgt for lavt. Anvendes der en akse med Basic Safety Functions med TM54F, bør overvågningstakten være større end 500us + 8*drevets strømreguleringstakter. OBS: -Denne fejl meldes også, hvis et drev, der styres af TM54F, har parameteret aktiveringen af basisfunktionerne via TM54F og samtidigt har parameteret de udvidede Safety-funktioner eller ncSI. -Ved fejlverdi 0 gælder: Denne er ikke blevet slået fra siden firmware-opdateringen på TM54F. - Den tilsluttede TM54F har en for gammel firmware. Se også: p10010
Afhjælpning:	Ved fejlverdi i området på Bit 0 ... 5: - Kontroller først, om alle drev, der er indføjet i p10010, har fået frigivet de udvidede Safety funktioner eller basisfunktioner via TM54F. - Udfør kopifunktionen for TM54F (p9700 = 87). - Tilpas checksummerne for TM54F (p9701 = 172). - Kopier RAM til ROM. - Udfør POWER ON. Ved fejlverdi i området på bit 16 ... 21: Øg strømreguleringens samplingstid for det pågældende drev for at undgå fejl i driften. - Udfør kopifunktionen for TM54F (p9700 = 87). - Tilpas checksummerne for TM54F (p9701 = 172). - Kopier RAM til ROM. - Udfør POWER ON.

235005 <Stedsoplysninger>TM54F: Parallelkobling ikke understøttet

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Årsag:	Funktionen TM54F anvendes med Basic Safety Functions. Denne funktion understøttes ikke sammen med effektdeles parallelkobling. Alle drev i TM54F modtager Failsafe Values og får ingen frigivelse. Se også: p10010
Afhjælpning:	- Deaktiver parallelkoblingen eller TM54F med Basic Safety Functions. - Kopier RAM til ROM. - Udfør POWER ON (sluk/tænd).

235006 <Stedsoplysninger>TM54F: Drevgrupper ikke gyldige

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Årsag: Basisfunktionernes funktion anvendes via TM54F.
Der foreligger en forkert parametring af drevgrupperne.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):
Værdien angiver, i hvilken drevgruppe Basic Safety drev blev blandet med Extended Safety drev.
Bit 0 = 1: Fejl i drevgruppe 1
Bit 1 = 1: Fejl i drevgruppe 2
Bit 2 = 1: Fejl i drevgruppe 3
Bit 3 = 1: Fejl i drevgruppe 4
Så længe denne fejl er aktiv, aktiveres Failsafe Values i TM54F. Alle drev får ingen frigivelse.
OBS:
Denne fejl meldes også, hvis et drev, der styres med TM54F, har parametret aktiveringen af basisfunktionerne via TM54F og samtidigt har parametret de udvidede Safety-funktioner eller ncSI.

Afhjælpning: p10011 skal kontrolleres i forhold til fejlsværdien, så Basic Safety-drev ikke blandes med Extended Safety-drev i en drevgruppe.

235009 <Stedsoplysninger>TM54F: Safety-idriftsættelse drev ikke komplet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev tilordnet et drevobjekt (p10010) fra TM54F til Terminal Module 54F, som ikke har parametret Safety funktioner eller har forkerte Safety funktioner (p9501, p9601).
Fejlsværdien (r0949, fortolkes bitvist):
Bit 0 = 1: Fejl i drev 1
Bit 1 = 1: Fejl i drev 2
Bit 2 = 1: Fejl i drev 3
Bit 3 = 1: Fejl i drev 4
Bit 4 = 1: Fejl i drev 5
Bit 5 = 1: Fejl i drev 6

Afhjælpning: - Udfør Safety-idriftsættelse af det pågældende drev og frigiv Safety-funktioner for TM54F.
- Udfør idriftsættelse af TM54F, og indstil kun p9700 = 87d og p9701 = 172d.

235011 <Stedsoplysninger>TM54F: Drevobjektnummer-tilordning ugyldig

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Et drevobjektnummer blev tildelt mere end én gang. Hvert drevobjektnummer kan kun tildeles præcist en gang.

Afhjælpning: Korriger drevobjektnummerets tilordning.
 Se også: p10010

235012 <Stedsoplysninger>TM54F: Teststop for felsikre digitalindgange/-udgange kører

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Aktuelt udføres tvungen dynamisering (teststop) for den fejlsikre digitalindgange/-udgange (F-DI/F-DO).

Afhjælpning: Alarmen annulleres automatisk når teststoppet afsluttes eller afbrydes (i tilfælde af fejl).

OBS:

F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikret digital indgang)

F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikret digital udgang)

235013 <Stedsoplysninger>TM54F: Teststop-fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Der blev registreret en fejl, mens tvungen dynamisering (teststop) af de fejlsikre digitaludgange udførtes på TM54F. Failsafe styresignaler (Failsafe Values) overføres til sikkerhedsfunktionerne.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

aaaabbcc hex:

aaaa: DO'er eller F-Dler (afhængig af testskridt cc) hvor den forventede tilstand ikke opstod. Nummeret er bitkodet (bit 0 = F-DI 0 eller F-DO 0, bit 1 = F-DI 1 eller F-DO 1, osv.).

bb: Fejlårsag

bb = 01 hex: Intern fejl.

bb = 02 hex: Fejl ved sammenligning af koblingssignaler for begge kanaler (FDler og Dler).

bb = 03 hex: Intern fejl.

bb = 04 hex: Fejl ved sammenligning af koblingssignaler for begge kanaler (Diag-DO'er).

cc: Beskriver testskridtets tilstand, hvor fejlen er opstået.

Visningsformatet er som følger:

Forkert tilstand: (Testhandling)(testhandling) | Tilsvarende skridt ved master : (testhandling)(testhandling) | beskrivelse

00 hex: (L1+FRA)(L2+TIL) | 0A hex: () () | synkronisering / koblingsskridt

0A hex: (L1+FRA)(L2+TIL) | 15 hex: () () | venteskridt

15 hex: (L1+FRA)(L2+FRA) | 20 hex: () () | 1.) F-Dler 0 ... 4 kontrol for 0 V 2.) koblingsskridt for nyt niveau

20 hex: (L1+FRA)(L2+FRA) | 2B hex: () () | venteskridt

2B hex: (L1+TIL)(L2+TIL) | 36 hex: () () | 1.) F-Dler 5 ... 9 Kontrol for 0 V 2.) koblingsskridt for nyt niveau

36 hex: (DO OFF)() | 41 hex: (DO OFF)() | venteskridt / koblingsskridt

41 hex: (DO OFF)() | 4C hex: (DO OFF)() | venteskridt

4C hex: (DO ON)() | 57 hex: (DO ON)() | 1.) kontrol Diag-DO'er eller Diag-Dler 2.) koblingsskridt for nyt niveau

57 hex: (DO ON)() | 62 hex: (DO ON)() | venteskridt

62 hex: (DO OFF)() | 6D hex: (DO ON)() | 1.) kontrol Diag-DO'er eller Diag-Dler 2.) koblingsskridt

6D hex: (DO OFF)() | 78 hex: (DO ON)() | venteskridt

78 hex: (DO ON)() | 83 hex: (DO OFF)() | 1.) kontrol Diag-DO'er eller Diag-DI 2.) koblingsskridt

83 hex: (DO ON)() | 8E hex: (DO OFF)() | venteskridt

8E hex: (DO OFF)() | 99 hex: (DO OFF)() | 1.) kontrol Diag-DO'er eller Diag-DI 2.) koblingsskridt

99 hex: (DO OFF)() | A4 hex: (DO OFF)() | venteskridt

A4 hex: (DO OFF)() | AF hex: (DO OFF)() | Kontrol Diag-DO'er eller Diag-DI

AF hex: (DO oprindelig tilstand)() | C5 hex: (DO oprindelig tilstand)() | koblingsskridt

C5 hex: TestSlut

Forventningsholdningerne, der skal kontrolleres, afhænger af den parametrede testmodus (p10047).

De følgende forventningsholdninger kontrolleres i kontrolskridtene ved test af F-DO'er.

Visningsformatet er som følger:

Testskridt (SL MA): Forventning Diag-DO Mode 1 | Forventning DI 20 ... 23 Mode 2 | Forventning DI 20 ... 23 Mode 3

(4C hex 57 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

(62 hex 6D hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V

(78 hex 83 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(8E hex 99 hex): Diag-DO = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(A4 hex AF hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

Eksempel:

Opstår der en fejl i et teststopskridt, der har fejlårsagerne bb = 02 hex eller 04 hex, så har fejlens testhandling fundet sted i forudgående teststopskridt. En kontrol af denne forventningsholdning finder sted i efterfølgende skridt.

Master melder fejl-værdien 0001_04AF, og slave melder fejl-værdien 0001_04A4.

aaaa = 1 --> dvs. F-DO 0 er påvirket.

bb = 04 hex --> Kontrol af Diag-FDO er slået fejl

cc = Kontrol af forventningsholdningen har fundet sted i teststopskridt AF ved master og A4 ved slave.

I tabellen kontrolleres forventningsholdningen Diag-DO = 0 V, dvs. Diag-DO stod på 0 V i stedet for som forventet på 24 V. Testhandlingen hertil har fundet sted i det forudgående skridt 99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF. Begge DO'er er sat til OFF.

Afhjælpning: Kontroller fortrådningsen for F-Dier og F-DOer, og genstart teststop.
OBS:
Fejlen nulstilles, når teststop udføres korrekt.
Ved fejlsværdi = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex gælder:
Disse fejlsværdier opstår sammen med fejlen F35152. Mulig afhjælpning:
- Kontroller alle teststop-parametre.
- Kontroller også, om TM54F-firmware-versionen stemmer overens med Control Units versionen.
Kontroller også p10001, p10017, p10046 og p10047.
Der skal udføres en POWER ON, efter at parametrene er blevet korrigeret.
F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikret digital indgang)
F-DO: Failsafe Digital Output (fejlsikret digital udgang)

235014 <Stedsoplysninger>TM54F: Teststop for fejlsikrede digitalindgange/-udgange

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Tiden til udførelse af den tvungne dynamisering (teststop) for de digitale indgange/udgange, som er indstillet i p10003 er overkredet. Der kræves en ny tvungen dynamisering).
Efter at den tvungne dynamisering aktiveres næste gang, annulleres meldingen, og overvågningstiden nulstilles.

OBS:

Denne melding medfører ingen Safety-stopreaktion

- Testen skal udføres inden for det fastlagte tidsinterval (p10003, maks. 8760 timer) for at kunne opfylde normkravene til en rettidig fejldetektering samt betingelserne for beregning af defektraten af sikkerhedsfunktionerne (PFH-værdien). Enhver drift ud over dette maksimale tidsrum er tilladt, når det er sikret at en tvungen dynamisering gennemføres, inden personer går ind i fareområdet og er afhængig at sikkerhedsfunktionen virker

Se også: p10003

Afhjælpning: Udfør tvungen dynamisering for digitale indgange/udgange..
Signalkilden til aktivering af ten tvungne dynamisering indstilles via binektorindgang p10007,
Se også: p10007

235015 <Stedsoplysninger>TM54F: Motor Module/Hydraulic Module udskiftet eller konfigurationen er ikke konsistent

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Den cykliske kommunikation på mindst et drev med Terminal Module 54F (TM54F) er ikke aktiv. Mulige årsager: - Mindst et Motor Module/Hydraulic Module blev udskiftet (f.eks. hardware-udskifting i tilfælde af reservedel). - TM54F-parametreringen (p10010) er ikke konsistent med antallet af drev, som de drevafhængige bevægelsesovervågningsfunktioner har aktiveret med TM54F. - For det meldte drev må der ikke parametres "Sikre bevægelsesovervågninger uden valg" (p9601.5 = 1). - Et aktiveret drev har ingen kommunikation via DRIVE-CLiQ. - p10010 for TM54F Master Module er ikke det samme som p10010 for TM54F Slave Module (i dette tilfælde meldes også F35051). - I p10010 for TM54F Master eller Slaves module blev drevobjektets nummer angivet flere gange. - Aktiveringen af basisfunktionerne blev parametret via TM54F og samtidigt de udvidede Safety funktioner eller ncSI. Alarmværdi (r2124, fortolkes binært): yyyy yyyy xxxx xxxx bin xxxx xxxx bin: Konfiguration ikke konsistent Bit 0 = 1: Ingen kommunikation med drev 1. ... Bit 5 = 1: Ingen kommunikation med drev 6. yyyy yyyy bin: Motor Module/Hydraulic Module udskiftet eller DRIVE-CLiQ-ledningen ikke sat i i et Motor Module/Hydraulic Module. Bit 8 = 1: Motor Module/Hydraulic Module for drev 1 blev udskiftet eller kommunikerer ikke. ... Bit 13 = 1: Motor Module/Hydraulic Module for drev 6 blev udskiftet eller kommunikerer ikke. OBS: Er en alarm aktiv, modtager de drev, der er oplyst i drevet i tilfælde af fejl ingen frigivelse, som driver drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner med TM54F. Re alarmværdi = 0: Antallet af drevobjekter, der er angivet i p10010, er ikke lig med antallet af drev, som har frigivne drevautarke bevægelsesovervågningsfunktioner. Se også: p10010
Afhjælpning:	Kontroller, om de drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner er frigivet (p9601) med TM54F ved drevobjekter, der er angivet i p10010. Kontroller, om F35051 også meldes, og afhjælp evt. årsagen hertil. Kontroller, om hvert drevobjektnummer kun er opstillet en gang i indekserne for p10010. OBS: Blev et drev deaktiveret og aktiveret, uden at der forinden blev oprettet en DRIVE-CLiQ forbindelse, udgives denne alarm også. Udskiftes et Motor Module/Hydraulic Module, skal følgende udføres: - Start kopifunktionen for Node-Identifiser på TM54F (p9700 = 1D hex). - Bekræft hardware-CRC på TM54F (p9701 = EC hex). - Gem alle parametre (p0977 = 1). - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). For SINUMERIK gælder: Udskiftningen af komponenter med Safety-funktioner understøttes af HMI (betjeningsområde "Diagnose" --> softkey "Alarmliste" --> softkey "Bekræft SI HW" osv). Den nærmere fremgangsmåde er beskrevet i den følgende litteratur: SINUMERIK funktionshåndbog Safety Integrated

235016	<Stedsoplysninger>TM54F: Brugsdatakommunikationen med drev ikke oprettet
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN

Årsag: Den cykliske netdatakommunikation er endnu ikke aktiv inden for Terminal Module 54F (TM54F) for mindst et drev.
OBS:
 Denne melding genereres ved en opstart af TM54F master og TM54F slave og kaldes tilbage automatisk, når kommunikationen blev oprettet.

Afhjælpning: Når et Motor Module/Hydraulic Module udskiftes, udføres følgende skridt:
 - Start kopifunktionen for node-identifiser på TM54F (p9700 = 1D hex).
 - Bekræft hardware-CRC på TM54F (p9701 = EC hex).
 - Gem alle parametre (p0977 = 1).
 - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 Principielt gælder:
 - Kontroller om de drevintegrerede bevægelsesovervågningsfunktioner er frigivet med TM54F for alle drevobjekter, der er angivet i P10010 angivet i p10010 (p9601).
 - Kontroller om fejlen F35150 er aktiv og fjern evt. årsagen til fejlen.
OBS:
 Viser denne melding, kan det aflæses i r10055, hvilke drev der ikke har oprettet en kommunikation. Sammen med parameteren p10010 kan Control Units pågældende drevobjekter identificeres.
 Se også: r10055

235040 <Stedsoplysninger>TM54F: Underspænding 24 V

Meddelelsesværdi: Årsag til fejlen: %1 bin

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev fastslået en underspænding for 24-V-spændingsforsyningen til Terminal Module 54F (TM54F).
 Som fejlreaktion ledes fejlsikre indgangsklemmer videre til bevægelsesovervågningerne.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):
 Bit 0 = 1: Spændingsforsyningens underspænding på tilslutning X524.
 Bit 1 = 1: Spændingsforsyningens underspænding på tilslutning X514.

Afhjælpning:
 - Kontroller 24 V jævnspændingsforsyningen for TM54F.
 - Udfør en sikker kvittering (p10006).

235043 <Stedsoplysninger>TM54F: Overspænding 24 V

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev fastslået en overspænding for 24-V-spændingsforsyningen til Terminal Module 54F (TM54F).
 Som fejlreaktion ledes fejlsikre indgangsklemmer videre til bevægelsesovervågningerne.

Afhjælpning:
 - Kontroller 24 V jævnspændingsforsyningen for TM54F.
 - Udfør en sikker kvittering (p10006).

235051 <Stedsoplysninger>TM54F: Defekt i en overvågningskanal

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Terminal Module 54F (TM54F) har registreret en fejl i datasammenligning på kryds mellem to styrekanaler. Dette kan ske pga. en forkert parametring. Der kan også opstå en fejl, som blev opdaget af Safety Integrated softwaren (f.eks. hardware defekt).

Udfør trinnene under "afhjælpning" for at udelukke en defekt hardware.

Fejlsikre indgangsklemmer ledes videre til bevægelsesovervågningerne som fejlreaktion.

Fejl værdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

aaaabccc hex

aaaa: En værdi større end nul viser en intern software-fejl.

bb: Parametre, der sammenlignes på kryds, som har medført fejlen.

Kontroller, hvis anført, om de anførte parameter er ens mellem TM54F master og TM54F slave.

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: Teststop intern p10041

bb = 1C hex: Teststop intern p10046

bb = 1D ... 1F hex: Teststop intern p10017, p10002, p10000

bb = 20 ... 2A hex: Teststop intern p10040, p10046, p10047

bb = 2B hex: Fejl i data til teststop initialisering

bb = 2C hex: Fejl i data til initialisering af indgangs-/udgangsberegning

bb = 2D ... 45 hex: Fejl i data til udgangsberegning p10042 ... p10045

bb = 46 ... 63 hex: Fejl i data til SRI beregning af drevgruppe 1

bb = 64 ... 81 hex: Fejl i data til SRI beregning af drevgruppe 2

bb = 82 ... 9F hex: Fejl i data til SRI beregning af drevgruppe 3

bb = A0 ... BD hex: Fejl i data til SRI beregning af drevgruppe 4

bb = BE hex: Afbrydelsestid FDI indgange p10017

bb = BF hex: Afbrydelsestid DI indgange p10017

bb = C0 hex: Afbrydelsestid Diag-indgange p10017

bb = C1 hex: Fejl i de interne data til p10030 SDI positiv

bb = C2 hex: Fejl i de interne data til p10031 SDI negativ
bb = C3 ... CA hex: Fejl i data til beregning af drevgrupperne p10030 ... p10031
bb = CB hex: p10032
bb = CC hex: p10033
bb = CD hex: p10009
bb = CE ... CF Fejl i data til drevgruppe 1 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D0 ... D1 Fejl i data til drevgruppe 2 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D2 ... D3 Fejl i data til drevgruppe 3 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D4 ... D5 Fejl i data til drevgruppe 4 SLP parameter p10032 ... p10033
bb = D6 Fejl i data til initialisering af funktionen frikørsel
bb = D7 Fejl i data til funktionen frikørsel SLP
bb = D8 Fejl i parameter p10000[1...5]
bb = D9...E3 Fejl i de interne data for aksekommunikationen
bb = E4...F2 Fejl i de interne data for diskrepanskontrollen
cc: Viser indeks for den parameter, der sammenlignes på kryds, og som har medført fejlen.

Afhjælpning:

Udfør følgende trin på TM54F:

- Kontroller de anførte parameter for forkert parametring.
- Aktiver Safety idriftsættelsen (p0010 = 95).
- Start kopieringen for SI-parameteren (p9700 = 57 hex).
- Bekræft hele dataændringen (p9701 = AC hex).
- Afslut Safety idriftsættelsen (p0010 = 0).
- Gem alle parametre (p0977 = 1).
- Udfør en sikker kvittering (p10006).

Ved intern softwarefejl (aaaa > 0):

- Opgrader firmware til en nyere version på TM54F.
- Kontakt Technical Support.
- Udskift TM54F.

235052 <Stedsoplysninger>TM54F: Intern hardwarefejl**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der blev opdaget en intern software-hardware-fejl på Terminal Module 54F (TM54F).
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Kontroller den EMC-konforme styreskabsopbygning og fortrådning.
- Opgrader firmware til den nyere version ved TM54F.
- Kontakt Technical Support.
- Udskift TM54F.

235053 <Stedsoplysninger>TM54F: Temperatur fejltærskel overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Temperaturen der er målt med temperaturregistreringen på TM54F har overskredet tærskelværdien til udløsning af denne fejl.
Fejlsikre indgangsklemmer ledes videre til bevægelsesovervågningerne som fejlreaktion.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning:

- Lad TM54F køle af.
- Udfør en sikker kvittering (p10006).

235054 <Stedsoplysninger>TM54F: Temperatur alarmtærskel overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen, der er målt med temperaturregistreringen på TM54F, har overskredet tærskelværdien, så denne alarm udløses.

Afhjælpning:

- Lad TM54F køle af.
- Udfør en sikker kvittering (p10006).

235075 <Stedsoplysninger>TM54F: Fejl i den interne kommunikation

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er opstået en intern kommunikationsfejl i Terminal Module 54F (TM54F).

Meldingen udgives også i de følgende tilfælde:

- Parameteren p10000 (TM54F master) ikke ulig p10000 (TM54F slave).
- Parameteren p10010 (TM54F master) ikke ulig p10010 (TM54F slave).

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Re p10010/p10000 af TM54F Master ulig TM54F Slave:

- Start kopierfunktion for Node Identifier på TM54F (p9700 = 1D hex).

- Bekræft hardware-CRC på TM54F (p9701 = EC hex).

Gem alle parametre (p0977 = 1).

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

- Re intern kommunikationsfejl:

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Opgrader software til TM54F.

Kontakt Technical Support.

Udskift TM54F.

235080 <Stedsoplysninger>TM54F: Checksumfejl sikker parameter

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den faktiske checksum der er udregnet og indføjet i r10004 over de sikkerhedsrelevante parameter svarer ikke til den nominelle checksum der er gemt med den sidste maskingodkendelse i p10005.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0 = 1: Checksumfejl ved funktionel SI-parameter.

Bit 1 = 1: Checksumfejl ved SI-parameter for komponenttilordning.

Afhjælpning:

- Kontroller de sikkerhedsrelevante parameter og ret eventuelt til.

- Programmer den nominelle checksum til aktuel checksum.

- Kvitter hardwareudskiftning.

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Udfør godkendelsestest.

235081 <Stedsoplysninger>TM54F: Statisk 1-signal på F-DI for sikker kvittering**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Der er påtrykt et logisk 1-signal i F-DI, der er parametret i p10006, i mere end 10 sekunder.
Blev der ikke udført en kvittering på F-DI for sikker kvittering, skal der statisk påtrykkes et logisk 0-signal. Hermed undgås en utilsigtet sikker kvittering (eller signalet "Internal Event Acknowledge"), når der opstår et trådbrud, eller én af de to digitale indgange preller.

Afhjælpning: Programmer den fejlsikre digitale indgang (F-DI) til et logisk 0-signal (p10006).

OBS:

F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikker digital indgang)

235150 <Stedsoplysninger>TM54F: Kommunikationsfejl**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er opstået en fejl i kommunikationen mellem TM54F master og Control Unit eller mellem TM54F slave og Motor Module/Hydraulic Module .

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Når et Motor Module/Hydraulic Module udskiftes, udføres følgende:

- Start kopifunktionen til node-identifiser på TM54F (p9700 = 1D hex).
- Bekræft hardware-CRC på TM54F (p9701 = EC hex).
- Gem alle parameter (p0977 = 1).
- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).

Principielt gælder:

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Opgrader softwaren på TM54F.
- Kontakt Technical support.
- Udskift TM54F.

235151 <Stedsoplysninger>TM54F: Diskrepansfejl**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	De sikre indgangs- eller udgangsklemmer har en anden tilstand i længere tid end parametret i p10002, eller der er udført for mange koblingscyklus er inden for en overvågningscyklus p10002. Fejlverdi (r0949, fortolkes hexadecimalt: yyyxxxx hex xxxx: De sikre indgangsklemmer F-DI har en diskrepans. Bit 0: Diskrepans ved F-DI 0 ... Bit 9: Diskrepans ved F-DI 9 yyyy: De sikre udgangsklemmer F-DO har en diskrepans. Bit 0: Diskrepans ved F-DO 0 ... Bit 3: Diskrepans ved F-DO 3 OBS: Opstår der flere diskrepansfejl efter hinanden, skal denne fejl meldes for den først registrerede fejl. Der er følgende muligheder for at analysere alle diskrepansfejl: - Fortolk indgangstilstandene og udgangstilstandene for TM54F med idriftsættelsesværktøjet. Her vises alle diskrepansfejl. - Sammenlign parametrene p10051 og p10052 for TM54F master og TM54F slave for diskrepanser.
Afhjælpning:	Kontroller fortrådningsen på den pågældende F-DI (kontaktproblemer). Er fortrådningsen korrekt, og foreligger der intet trådbrud og lign., skal kontrolleres, om koblingsfrekvensen på FDI ikke er for høj og denne eventuelt skal formindskes (koblingsimpulser skal have en større indbyrdes afstand). Efter hver flanke på en F-DI bør mindst diskrepanstiden være gået til den næste flanke, til der skiftes igen. Diskrepansfejl i de fejlsikre digitale indgange (F-DI) kan kun kvitteres, hvis der blev udført en sikker kvittering, efter at årsagen til fejlen er blevet afhjulpnet (se p10006). Så længe der ikke er udført en sikker kvittering, forbliver den pågældende F-DI internt i en sikker tilstand. Indstilling af diskrepanstiden ved hurtige koblinger på F-DIs: Ved cykliske koblinger på de fejlsikre digitale indgange (F-DI) skal diskrepanstiden eventuelt tilpasses koblingsfrekvensen: Perioden for en cyklisk koblingsimpuls bør være mindre end den halve diskrepanstid (afrundes eventuelt). - Afstanden mellem to koblingsimpulser bør være større end diskrepanstiden (oprundes eventuelt) - Diskrepanstiden skal være mindst r10003 (der skal altid op- eller afrundes på et helt multiplum på SI-samplingtiden r10003). Er der parametret en afprelningsstid (p10017>0), så indstilles den kortest mulige diskrepanstid via afprelningsstiden direkte. - Varigheden af en cyklisk koblingsimpuls skal være mindre end halvdelen af diskrepanstiden-p10017 (afrundes eventuelt). - Afstanden mellem to hurtige koblingsimpulser bør være større end diskrepanstiden +p10017 (oprundes eventuelt). - Diskrepanstiden skal være mindst r10003. Afprelningsstiden skal altid være indstillet kortere end diskrepanstiden. Eksempel Ved en SI-samplingtid på 12 ms og en koblingsfrekvens på 110 ms (p10017 = 0) må diskrepanstiden maksimalt indstilles som følger: $p10002 \leq 110/2 \text{ ms} - 12 \text{ ms} = 43 \text{ ms} \rightarrow \text{afrundet fås } p10002 \geq 36 \text{ ms}$ Da diskrepanstiden overtages afrundet til hele SI-samplingstider, skal der afrundes til en hel SI-samplingtid, hvis resultatet ikke er et multiplum af SI-samplingtiden. Grundlæggende rammebetingelser til indstilling af diskrepanstiden: FDI'ernes diskrepanstid skal altid være større end den største SI-samplingtid på alle drev, der anvender Safety med TM54F(p9780/p9500). F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikker digital indgang) F-DO: Failsafe Digital Output (fejlsikker digital udgang)

235152 <Stedsoplysninger>TM54F: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der er opstået en intern softwarefejl i Terminal Module 54F (TM54F). De fejlsikrede digitalindgange og digitaludgange (F-DI, F-DO) på TM54F er sat i fejlsikret tilstand. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): Kun til Siemens-intern fejldiagnose. OBS: F-DI: Failsafe Digital Input (fejlsikker digital indgang) F-DO: Failsafe Digital Output (fejlsikker digital udgang)
Afhjælpning:	Sørg for, at firmware-versionen af TM54F stemmer overens med Control Units firmware-version. I projektet skal den automatiske firmware-opdatering være aktiveret. OBS: Denne melding fremkommer for eksempel også sammen med fejlen F35013. I så fald kontrolleres alle parametre for teststop på TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Der skal udføres en POWER ON, efter at parametrene er blevet korrigeret.

235200 <Stedsoplysninger>TM: Kalibreringsdata

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev registreret en fejl i kalibreringsdataene på Terminal Module.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
ddcbaa dez: dd = komponentnummer, c = AI/AO, b = fejltipe, aa = nummer
c = 0: analog indgang (AI, analog input)
c = 1: analog udgang (AO, analog output)
b = 0: Der er ingen kalibreringsdata.
b = 1: Offset for stor (> 100 mV).

Afhjælpning: - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
- Udskift evt. komponenten.

235207 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 0 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved temperaturfortolkning via Terminal Module (TM) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt:
- Alarmtærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[0], p4103[0]).
eller
- Fejltærskel overskredet (p4102[1]).
OBS:
Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[0] = 1, 4) gælder:
- Hvis r4101[0] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[0] = 250°C.
- Hvis r4101[0] <= 1650 ohm, så er temperaturen r4105[0] = -50°C.
Den faktiske temperatur vises via konnektorudgangen r4105[0] og kan viderekobles.
OBS:
Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: - Køl temperatursensoren ned til under p4102[1] - hysteres (5 K, kan indstilles ved TM150 via p4118[0]).
 - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101).
 Se også: p4102

235208 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 1 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved temperaturfortolkning via Terminal Module (TM) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt:
 - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[2], p4103[1]).
 eller
 - Fejltærskel overskredet (p4102[3]).
 OBS:
 Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[1] = 1, 4) gælder:
 - Hvis r4101[1] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[1] = 250°C.
 - Hvis r4101[1] ≤ 1650 ohm, så er temperaturen r4105[1] = -50°C.
 Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[1] og kan viderekobles.
 OBS:
 Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 Aktuell temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: - Køl temperatursensoren ned til under p4102[3] - hysteres (5 K, kan indstilles ved TM150 via p4118[1]).
 - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101).
 Se også: p4102

235209 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 2 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved temperaturfortolkning via Terminal Module (TM) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt:
 - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[4], p4103[2]).
 eller
 - Fejltærskel overskredet (p4102[5]).
 OBS:
 Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[2] = 1, 4) gælder:
 - Hvis r4101[2] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[2] = 250°C.
 - Hvis r4101[2] ≤ 1650 ohm, så er temperaturen r4105[2] = -50°C.
 Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[2] og kan viderekobles.
 OBS:
 Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 Aktuell temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning:

- Køl temperatursensoren ned til under p4102[5] - hysteres (5 K, kan indstilles ved TM150 via p4118[2]).
- Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101).

Se også: p4102

235210 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 3 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion:

Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:

Ved temperaturfortolkning via Terminal Module (TM) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt:

- Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[6], p4103[3]).

eller

- Fejltærskel overskredet (p4102[7]).

OBS:

Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[3] = 1, 4) gælder:

- Hvis r4101[3] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[3] = 250°C.
- Hvis r4101[3] <= 1650 ohm, så er temperaturen r4105[3] = -50°C.

Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[3] og kan viderekobles.

OBS:

Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module.

Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):

Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning:

- Køl temperatursensoren ned til under p4102[7] - hysteres (5 K, kan indstilles ved TM150 via p4118[3]).
- Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101).

Se også: p4102

235211 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 0 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:

Temperaturen (r4105[0]) der er målt med Terminal Module (TM) har overskredet tærskelværdien (p4102[0]).

OBS:

Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[0] = 1, 4) gælder:

- Hvis r4101[0] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[0] = 250 °C
- Hvis r4101[0] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[0] = -50 °C

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning:

Køl temperatursensoren ned til under p4102[0] - hysteres (5 K, kan indstilles for TM150 med p4118[0]).

Se også: p4102

235212 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 1 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Temperaturen (r4105[1]) der er målt med Terminal Module (TM) har overskredet tærskelværdien (p4102[2]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[1] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[1] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[1] = 250 °C - Hvis r4101[1] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[1] = -50 °C Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	Køl temperatursensoren ned til under p4102[4] - hysteres (5 K, kan indstilles for TM150 med p4118[1]). Se også: p4102

235213 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 2 overskredet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Temperaturen (r4105[2]) der er målt med Terminal Module (TM) har overskredet tærskelværdien (p4102[4]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[2] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[2] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[2] = 250 °C - Hvis r4101[2] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[2] = -50 °C Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	Køl temperatursensoren ned til under p4102[4] - hysteres (5 K, kan indstilles for TM150 med p4118[2]). Se også: p4102

235214 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 3 overskredet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Temperaturen (r4105[3]) der er målt med Terminal Module (TM) har overskredet tærskelværdien (p4102[6]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[3] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[3] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[3] = 250 °C - Hvis r4101[3] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[3] = -50 °C Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	Køl temperatursensoren ned til under p4102[6] - hysteres (5 K, kan indstilles for TM150 med p4118[3]). Se også: p4102

235220 <Stedsoplysninger>TM: Frekvensgrænse nået for signaloutput

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN) Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Signalerne der er udgivet af Terminal Module 41 (TM41) til sporene A/B har nået grænseværdien. De udgivne signaler er ikke længere synkrone med den fastlagte nominelle værdi. Driftsmodus SIMOTION (p4400 = 0): - Hvis TM41 ved SIMOTION er projekteret som teknologiobjekt, udlæses denne fejl også ved kortsluttet A/B signaler i X520. Driftsmodus SINAMICS (p4400 = 1): - Finopløsningen af TM41 i p0418 svarer ikke til encoderens opløsning, som blev koblet ved konnektorindgangen p4420. - Encoderens faktiske værdi r0479, som blev koblet ved konnektorindgangen p4420, har et for højt aktuelt omdrejningstal. - De udgivne signaler svarer til et omdrejningstal, som er højere end det maksimale omdrejningstal (r1082 for TM41).
Afhjælpning:	Driftsmodus SIMOTION (p4400=0): - Angiv en ringere omdrejningstalsværdi (p1155). - Reducer encoderstregtal (p0408) - Kontroller spor A/B for kortslutning. Driftsmodus SINAMICS (p4400 = 1): - Angiv en lavere nom. omdrejningstalsværdi (p1155). - Reducer encoderstregtal (p0408). OBS: Når meldingstypen "alarm" (A) er ændret, overvåges udgangssignalet ikke mere.

235221 <Stedsoplysninger>TM: Nom. værdi - afvigelse af faktisk værdi uden for tolerancen

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN) Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN) Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Afvigelsen mellem den nominelle værdi og de udlæste signaler (spor A/B) overstiger tolerancen på +/-3 %. Afvigelsen mellem intern og ekstern måleværdi er for stor (> 1000 streger).
Afhjælpning:	- Reducer basistakten (p0110, p0111). - Udskift evt. komponenten (f.eks. intern kortslutning).

235222 <Stedsoplysninger>TM: Encoderstregtal ugyldigt

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Det indtastede encoderstregtal passer ikke til hardwaremæssig tilladt stregtal. Fejl-værdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Encoderstregtal er for højt. 2: Encoderstregtal er for lavt. 4: Encoderstregtal lavere end nulmærkeoffset (p4426).
Afhjælpning:	- Indtast et encoderstregtal i det tilladte område (p0408). - Om nødvendigt udskiftes TM41 SAC med TM41 DAC. OBS: TM41 SAC: bestillingsnr. = 6SL3055-0AA00-3PA0 TM41 DAC: bestillingsnr = 6SL3055-0AA00-3PA1 - Det følgende gælder for TM41 SAC: - min./maks. værdi for p0408: 1000/8192 Det følgende gælder for TM41 DAC: - min./maks. værdi for p0408: 1000/16384 Se også: p0408

235223 <Stedsoplysninger>TM: Nulmærkeoffset ugyldig**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Det indtastede nulmærkeoffset er ikke tilladt.

Alarmværdien (r2124, fortolkes decimalt):

1: Nulmærkeoffset er for højt.

Afhjælpning: Indtast en nulmærkeoffset i det tilladte område (p4426).**235224 <Stedsoplysninger>TM: Nulmærkesynkronisering afbrudt****Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Nulmærkesynkroniseringen med encoderen, der skal emuleres, blev afbrudt.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

0: Encoderen er ikke i tilstanden klar (f.eks. encoder er parkeret).

1: Der blev forbundet en absolutencoder.

2: Encoderen r0479[0...2], der er forbundet via konnektorindgangen p4420, kommunikerer allerede med en anden TM41 (en TM41 kan forbindes med en konkret r0479[0...2]).

3: BICO-forbindelsen til Terminal Module 41 (TM41) blev ophævet (CI: p4420 = 0-signal).

4: Encoderen der er forbundet via konnektorindgangen p4420 har udført en EDS-skifte (dette understøttes ikke, programmer p4420 = 0 og forbind igen).

5: Encoderen maksimale omdrejningstal blev overskredet.

6: Encoderen er i en ugyldig tilstand.

7: Encoderen er i en ugyldig tilstand.

8: Encoderen er i en ugyldig tilstand (encoderen er ikke parametreret eller den forbundne signalkilde er ikke i cyklisk tilstand).

Afhjælpning: Ingen nødvendig.

- Skifter encoderen til tilstanden klar, udføres en forinden afbrudt synkronisering igen.

- Blev synkroniseringen afbrudt pga. en maksimal tilladt synkroniseringsvarighed, sker der ingen ny synkronisering.

- Alarmen udgives kun, når nulmærkesynkroniseringen ved en absolut encoder er indstillet til en nulposition (p4401.0 = 1, p4401.1=0).

235225 <Stedsoplysninger>TM: Nulmærkesynkronisering stoppet - encoder ikke i tilstanden "klar"**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Nulmærkesynkroniseringen stoppes med encoderen der skal emuleres.

Encoderen er ikke i tilstanden "klar".

Afhjælpning: Indstil encoderen i tilstanden "klar".**235226 <Stedsoplysninger>TM: Sporene A/B er deaktiveret****Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Der er ingen nom. frekvensværdi til rådighed for Terminal Module 41 (TM41). Afgivelsen af sporene A/B blev fastfrosne. Mulige årsager: - Konnektorindgangen p4420 er ikke koblet. - Den styrende encoder er ikke i tilstanden "klar" (parkeret encoder eller encoderblok ikke parametret). - Der er fejl på TM41. - TM41 er i idriftsættelsesmodusen (p0010 > 0). - Komponenten TM41 er ikke tilsluttet DRIVE-CLiQ.
Afhjælpning:	- Forbind konnektorindgangen p4420 tilsvarende. - Sæt den styrende encoder i tilstanden "klar". - Afhjælp aktive fejl i TM41.

235227 <Stedsoplysninger>EDS-omkobling/ændring af encoderdatapost er ikke understøttet

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Terminal Module 41 (TM41) understøtter ikke de følgende anvendelser - Den encoder, der er koblet via konnektorindgangen p4420, har gennemført en EDS-kobling - Den encoder, der er forbundet med TM41 er omparametreret, således at encoderens faktiske positionsværdi skal fortolkes på ny. Dette er f. eks. tilfældet ved ændring af motorens retning (p0410, p1821,) eller ved ændring af finopløsningen (p0418). Her kan der opstå en pludselig ændring af encoderens faktiske positionsværdi (nom. positionsværdi for TM41), der ikke må udlæses på TM41.
Afhjælpning:	Programmer konnektorindgang p4420 = 0, og fortråd igen.

235228 <Stedsoplysninger>TM: Samplingstid p4099[3] ugyldig

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Værdien for samplingstiden der er angivet i p4099[3] til en inkrementalencoderemulering ved Terminal Module 41 (TM41) svarer ikke til en gyldig værdi. Korrigér indstillingen af p4099[3] for at afhjælpe problemet. Systemet udfører automatisk en varm opstart / delvis opstart. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): 1: Der blev indstillet en samplingstid p4099[3] < 125 µs. 2: Der blev ikke indføjet et heltals multiplum af DRIVE-CLiQ-takten i p4099[3]. 3: I SINAMICS-mode (p4400 = 1) er samplingstiden i p4099[3] ikke et heltals multiplum af strømregulatorsamplingstiden (p0115[0] for drevobjektet, som giver nom. positionsværdi (CI: p4420) til simuleringen af inkrementalencoderen. - Encoderen (f.eks. en SSI-encoder), der kobles via konnektorindgangen p4420, aftastes i en langsommere takt.
Afhjælpning:	Ophæv eventuelt BICO-forbindelsen via konnektorindgang p4420. Kontroller de regler, der er angivet under årsag til indstilling af samplingstid i p4099[3]. - Genindstil eventuelt BICO-forbindelsen via konnektorindgang p4420. OBS: Ved en genindstilling af BICO-forbindelsen via konnektorindgang p4420 kontrolleres samplingstiden i p4099[3], og denne melding udlæses eventuelt.

235229 <Stedsoplysninger>TM: Time slice deaktiveret

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)

Servo: INGEN

Hla: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Den ønskede værdi for en cyklustid i p4099[0...2] er ugyldig.

Den pågældende time slice blev ikke aktiveret.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

0: Digitale ind/udgange (p4099[0]).

1: Analoge indgange (p4099[1]).

3: Encoderefterligning (p4099[3]).

4: Encoderefterligning sat omdrejningstal (p4099[3]).

5: Encoderefterligning sat omdrejningstal (p4099[3]).

6: Intern forløbsstyring i TM41 (intern fejl).

Afhjælpning: Foretag en ændring af samplingstiden iht. fejlkoden.

Henvielse:

Samplingstiden i p4099[0] må ikke være nul.

235230 <Stedsoplysninger>TM: Hardware-fejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)

Servo: INGEN

Hla: INGEN

Kvittering: POWER ON

Årsag: Den anvendte Terminal Module (TM) har meldt en intern fejl. Signaler fra dette modul må ikke fortolkes og er sandsynligvis forkerte.

Afhjælpning: Udskift eventuelt Terminal Module.

235231 <Stedsoplysninger>TM: Styring af PLC mangler

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Signalet "Styring af PLC" mangler under driften.

- Binektorindgangens forbindelse til "Styring af PLC" forkert (p0854).

- Den overordnede styring har fjernet signalet "Styring af PLC".

- Dataoverførslen via fieldbus (master/drev) blev afbrudt.

OBS:

Denne alarm er kun vigtig i driftsmodus "SIMOTION" (p4400 = 0).

I driftsmodus "SINAMICS" (p4400 = 1) fortolkes de nom. værdier ved p4420 uafhængigt af binektorindgangen p0854.

Afhjælpning: - Kontroller binektorindgangens forbindelse til "Styring af PLC" (p0854).

- Kontroller signalet "Styring af PLC", og tænd evt.

- Kontroller dataoverførslen via fieldbus (master/drev).

- Kontroller parameterens p2037 indstilling.

235232 <Stedsoplysninger>TM41: Nulmærket er ikke længere synkront, Power ON er nødvendig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering:	INGEN
Årsag:	Driftsmodus SINAMICS (p4400 = 1): Under parametring af et Terminal Module 41 (TM41) eller under driften af et TM41 blev driftstilstanden nået, som kræver en power ON. Dette indebærer: - Ændring af encoderstregtallet (p0408). - Ændring af finopløsningen (p0418). - Træk DRIVE-CLiQ-kablet af uden at deaktivere TM41 via p0105. Blev denne alarm afgivet, kan nulmærket på TM41 ikke længere udgives synkront med encoderen der er forbundet med p4420. Driftsmodus SIMOTION (p4400=0): En forinden indstillet nulmærkeposition (p4426) svarer pga. en ændring af stregtallet (p0408) ikke længere til encoderpositionen (r0479).
Afhjælpning:	Den inkrementelle position ved udgangen X520 på TM41 kan stadig fortolkes uafhængigt af nulmærket. Fortolkes nulmærket på TM41, skal der udføres en POWER ON.

235233 <Stedsoplysninger>DRIVE-CLiQ-komponent funktion ikke understøttet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** En funktion, der forespørges af Control Unit, understøttes ikke af en DRIVE-CLiQ komponent.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

- 1: Dette Terminal Module TM31 understøtter ikke motorovertemperatur tidstrin (X522.7/8, p4103 > 0.000).
- 4: Den forbedrede opløsning af den faktiske værdi understøttes ikke (p4401.4).
- 5: Den forbedrede opløsning af den nom. værdi understøttes ikke (p4401.5).
- 6: Håndteringen af resterende værdi i den nom. værdikanal kan ikke deaktiveres (p4401.6).
- 7: Udgangsfrekvenserne der er større end 750 kHz kan ikke aktiveres (p4401.7).

Afhjælpning: Til fejlværdi = 1:

- Deaktiver tidstrin for temperaturfortolkning (X522.7/8)(p4103 = 0.000).
 - Anvend Terminal Module 31 og firmware-version for at understøtte funktionen "Tidstrin for temperaturfortolkning" (artikelnummer 6SL3055-0AA00-3AA1, firmware-version 2.6 og højere).
- Se også: p4103

235400 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 4 overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Alarmstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[8], p4103[4]). eller - Fejlstærskel overskredet (p4102[9]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[4] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[4] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[4] = 250°C. - Hvis r4101[4] ≤ 1650 ohm, så er temperaturen r4105[4] = -50°C. Den faktiske temperatur vises via konnektorudgangen r4105[4] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlverdi (r0949, fortolkes decimalt): Aktuel temperaturverdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[9] - hysteres (p4118[4]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235401 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 5 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselsstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[10], p4103[5]). eller - Fejlstærskel overskredet (p4102[11]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[5] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[5] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[5] = 250°C. - Hvis r4101[5] ≤ 1650 ohm, så er temperaturen r4105[5] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[5] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlverdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturverdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[11] - hysteres (p4118[5]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235402 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 6 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[12], p4103[6]). eller - Fejltærskel overskredet (p4102[13]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[6] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[6] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[6] = 250°C. - Hvis r4101[6] <= 1650 ohm, så er temperaturen r4105[6] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[6] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[13] - hysteres (p4118[6]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235403 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 7 overskredet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[14], p4103[7]). eller - Fejltærskel overskredet (p4102[15]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[7] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[7] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[7] = 250°C. - Hvis r4101[7] <= 1650 ohm, så er temperaturen r4105[7] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[7] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[15] - hysteres (p4118[7]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235404 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 8 overskredet

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[16], p4103[8]). eller - Fejltærskel overskredet (p4102[17]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[8] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[8] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[8] = 250°C. - Hvis r4101[8] ≤ 1650 ohm, så er temperaturen r4105[8] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[8] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlverdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturverdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[17] - hysteres (p4118[8]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235405	<Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 9 overskredet
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[18], p4103[9]). eller - Fejltærskel overskredet (p4102[19]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[9] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[9] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[9] = 250°C. - Hvis r4101[9] ≤ 1650 ohm, så er temperaturen r4105[9] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[9] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlverdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturverdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[19] - hysteres (p4118[9]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235406	<Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 10 overskredet
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN) Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN) Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[20], p4103[10]). eller - Fejltærskel overskredet (p4102[21]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[10] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[10] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[10] = 250°C. - Hvis r4101[10] <= 1650 ohm, så er temperaturen r4105[10] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[10] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[21] - hysteres (p4118[10]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235407 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur fejl/alarmtærskel kanal 11 overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:**

Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)
Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag:	Ved temperaturfortolkning via Terminal Module 150 (TM150) er mindst en af de følgende betingelser for udløsning af denne fejl opfyldt: - Advarselstærskel overskredet i længere tid end indstillet i tidsleddet (p4102[22], p4103[11]). eller - Fejltærskel overskredet (p4102[23]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal bryder" (p4100[11] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[11] > 1650 ohm, så er temperaturen r4105[11] = 250°C. - Hvis r4101[11] <= 1650 ohm, så er temperaturen r4105[11] = -50°C. Den aktuelle temperatur vises via konnektorudgangen r4105[11] og kan viderekobles. OBS: Denne fejl medfører kun en frakobling af drevet, hvis der er mindst en BICO-forbindelse mellem drev og Terminal Module. Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	- Køl temperatursensoren ned til under p4102[23] - hysteres (p4118[11]). - Indstil evt. fejlreaktionen til INGEN (p2100, p2101). Se også: p4102

235410 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 4 overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Temperaturen (r4105[4]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[8]).
OBS:
 Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[4] = 1, 4) gælder:
 - Hvis r4101[4] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[4] = 250 °C
 - Hvis r4101[4] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[4] = -50 °C
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Aktuell temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: Køl temperatursensoren til ned under p4102[8] - hysteres (p4118[4]).
 Se også: p4102

235411 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 5 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen (r4105[5]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[10]).
OBS:

Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[5] = 1, 4) gælder:

- Hvis r4101[5] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[5] = 250 °C

- Hvis r4101[5] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[5] = -50 °C

Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):

Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: Køl temperatursensoren til ned under p4102[10] - hysteres (p4118[5]).
 Se også: p4102

235412 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 6 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen (r4105[6]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[12]).
OBS:

Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[6] = 1, 4) gælder:

- Hvis r4101[6] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[6] = 250 °C

- Hvis r4101[6] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[6] = -50 °C

Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):

Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: Køl temperatursensoren til ned under p4102[12] - hysteres (p4118[6]).
 Se også: p4102

235413 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 7 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen (r4105[7]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[14]).
OBS:
Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[7] = 1, 4) gælder:
- Hvis r4101[7] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[7] = 250 °C
- Hvis r4101[7] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[7] = -50 °C
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: Køl temperatursensoren til ned under p4102[14] - hysteres (p4118[7]).
Se også: p4102

235414 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 8 overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Temperaturen (r4105[8]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[16]).
OBS:
Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[8] = 1, 4) gælder:
- Hvis r4101[8] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[8] = 250 °C
- Hvis r4101[8] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[8] = -50 °C
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: Køl temperatursensoren til ned under p4102[16] - hysteres (p4118[8]).
Se også: p4102

235415 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 9 overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Temperaturen (r4105[9]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[18]).
OBS:
Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[9] = 1, 4) gælder:
- Hvis r4101[9] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[9] = 250 °C
- Hvis r4101[9] <= 1650 ohm, er temperaturen r4105[9] = -50 °C
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].

Afhjælpning: Køl temperatursensoren til ned under p4102[18] - hysteres (p4118[9]).
Se også: p4102

235416 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 10 overskredet**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag:	Temperaturen (r4105[10]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[20]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[10] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[10] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[10] = 250 °C - Hvis r4101[10] ≤ 1650 ohm, er temperaturen r4105[10] = -50 °C Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	Køl temperatursensoren til ned under p4102[20] - hysteres (p4118[10]). Se også: p4102

235417 <Stedsoplysninger>TM: Temperatur alarmtærskel 11 overskredet

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag:	Temperaturen (r4105[11]) der er målt med Terminal Module 150 (TM150) har overskredet tærskelværdien (p4102[22]). OBS: Ved sensortype "PTC termistor" og "bimetal-bryder" (p4100[11] = 1, 4) gælder: - Hvis r4101[11] > 1650 ohm, er temperaturen r4105[11] = 250 °C - Hvis r4101[11] ≤ 1650 ohm, er temperaturen r4105[11] = -50 °C Alarmværdi (r2124, fortolk decimal): Aktuel temperaturværdi ved udløsningstidspunktet [0.1 °C].
Afhjælpning:	Køl temperatursensoren til ned under p4102[22] - hysteres (p4118[11]). Se også: p4102

235800 <Stedsoplysninger>TM: Gruppealarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion:

Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)

Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: INGEN

Årsag: Terminal Module har registreret mindst en fejl.

Afhjælpning: Fortolkning af yderligere aktuelle meldinger.

235801 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende Terminal Module.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: - Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen.
- Udskift pågældende komponent.

235802 <Stedsoplysninger>TM: Time slice overløb

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Time slice overløb på Terminal Module.

Afhjælpning: Udskift Terminal Module.

235803 <Stedsoplysninger>TM: Hukommelsestest

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under hukommelsestest af Terminal Module.

Afhjælpning: - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for Terminal Module.
- Udskift Terminal Module.

235804 <Stedsoplysninger>TM: CRC

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der opstod en checksumfejl under udlæsningen af programlageret på Terminal Module.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
Forskellen mellem checksum ved POWER ON og pågældende checksum.

Afhjælpning: - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift Terminal Module.

235805 <Stedsoplysninger>TM: Checksum EEPROM ikke korrekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Intern parameterdata er beskadigede.
Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
01: EEPROM-adgang forkert.
02: Antal blokke i EEPROM for stor.

Afhjælpning: - Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift Terminal Module 31 (TM31).

235807 <Stedsoplysninger>TM: Sekvensstyring tidsovervågning

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Fejl tidsoverløb sekvensstyring på Terminal Module.
Afhjælpning: Udskift Terminal Module.

235820 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ: Telegramfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende Terminal Module er forkert.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

7 (= 07 hex):

Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.

8 (= 08 hex):

Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.

9 (= 09 hex):

Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

235835 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ: Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende Terminal Module er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront.
Fejlårsag:
 33 (= 21 hex):
 Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.
 34 (= 22 hex):
 Tidsfejl i telegrammets modtageliste.
 64 (= 40 hex):
 Tidsfejl i telegrammets sendeliste.
 Henvi­sing til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON.
- Udskift pågældende komponenter.

235836 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ: Sendefejl ved DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Terminal Module er forkert. Dataene kunne ikke afsendes.
Fejlårsag:
 65 (= 41 hex):
 Telegrammets type svarer ikke til sendelisten.
 Henvi­sing til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

235837 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ: Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes.
Fejlårsag:
 32 (= 20 hex):
 Fejl i telegrammets header.
 35 (= 23 hex):
 Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
 66 (= 42 hex):
 Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
 67 (= 43 hex):
 Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
 Henvi­sing til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

- Afhjælpning:**
- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
 - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
 - Udskift pågældende komponent.

235845 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellem Control Unit og det pågældende Terminal Module (TM).

Fejlårsag:

11 (= 0B hex):

Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

235850 <Stedsoplysninger>TM: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: Infeed: FRA1 (FRA2, INGEN)

Servo: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Hla: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Intern softwarefejl i Terminal Module (TM).

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

1: Baggrund time slice er blokeret.

2: Checksum over kodelager er ikke korrekt.

Afhjælpning:

- Udskift Terminal Module (TM).
- Eventuelt opgraderes firmware i Terminal Module.
- Kontakt Technical Support.

235851 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Terminal Module (TM) til Control Unit er forkert.

Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Opgrader fastprogram for den pågældende komponent.

235860 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Telegramfejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** FRA1 (FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Terminal Module (TM) til Control Unit.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

9 (= 09 hex):

DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder en defekt af forsyningsspændingen.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

17 (= 11 hex):

CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt.

18 (= 12 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

19 (= 13 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

20 (= 14 hex):

Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

21 (= 15 hex):

Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt.

22 (= 16 hex):

Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt.

25 (= 19 hex):

Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt.

Henvielse til meldingsværdi:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

235875 <Stedsoplysninger>TM: Forsyningsspændingen svigter**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** 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**Reaktion:** FRA1 (FRA2)

Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

235885 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	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
Reaktion:	FRA1 (FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Terminal Module (TM) til Control Unit er forkert. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 26 (= 1A hex): Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. 98 (= 62 hex): Fejl under overgangen i den cykliske drift. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent. - Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent.

235886 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	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
Reaktion:	FRA1 (FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Terminal Module (TM) til Control Unit er forkert.
Dataene kunne ikke afsendes.

Fejlårsag:

65 (= 41 hex):

Telegrammets type svarer ikke til sendelisten.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

235887 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (Terminal Module). En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

96 (= 60 hex):

Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling.

97 (= 61 hex):

Udskiftningen af mærkedata varer for længe.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.

235895 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternerende cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende Terminal Module (TM) til Control Unit.
 Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

235896 <Stedsoplysninger>TM DRIVE-CLiQ (CU): Komponentegenskaber inkonsistent

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: Infeed: FRA2 (FRA1, INGEN)
 Servo: FRA2 (FRA1, FRA3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: FRA2 (FRA1, FRA3, INGEN, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (Terminal Module) der er angivet af fejlværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Komponentnummer.

Afhjælpning:

- Under en ledningsudskiftning må der kun anvendes ledninger med samme længde.
- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

235899 <Stedsoplysninger>TM: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)
 Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er opstået en fejl på Terminal Module, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.
 Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Fejlens nummer.
 OBS:
 I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye fejls betydning også kontrolleres.

Afhjælpning:

- Udskift firmware på Terminal Module med en ældre firmware-version (r0158).
- Opgrader firmware på Control Unit (r0018).

235903 <Stedsoplysninger>TM: Fejl opstået i I2C bus

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under adgangen til den interne I2C-bus på Terminal Module.

Afhjælpning: Udskift Terminal Module.

235904 <Stedsoplysninger>TM: EEPROM**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Der opstod en fejl under adgangen til det ikke flygtige lager på Terminal Module.**Afhjælpning:** Udskift Terminal Module.

235905 <Stedsoplysninger>TM: Parameteradgang**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Control Unit forsøgte at skrive en ugyldig parameterværdi på Terminal Module.**Afhjælpning:** Kontroller, om firmware-version på Terminal Module (r0158) svarer til firmware-versionen på Control Unit (r0018).

- Udskift eventuelt Terminal Module,

Henvi sning:

I filen readme.txt på hukommelseskortet findes de firmware-versioner der passer til hinanden.

235906 <Stedsoplysninger>TM: 24 V spændingsforsyning mangler**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** 24-V spændingsforsyningen til de digitale udgange mangler.

Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):

01: TM17 24-V forsyning til DI/DO 0 ... 7 mangler.

02: TM17 24-V forsyning til DI/DO 8 ... 15 mangler.

04: TM15 24-V forsyning til DI/DO 0 ... 7 (X520) mangler.

08: TM15 24-V forsyning til DI/DO 8 ... 15 (X521) mangler.

10: TM15 24-V forsyning til DI/DO 16 ... 23 (X522) mangler.

20: TM41 24-V forsyning til DI/DO 0 ... 3 mangler.

Afhjælpning: Kontroller klemmerne til spændingsforsyningen (L1+, L2+, L3+, M eller +24 V_1 ved TM41).

235907 <Stedsoplysninger>TM: Hardwareinitialisering mislykkedes**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Initialiseringen af Terminal Module mislykkedes.

Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):

01: TM17 eller TM41 Forkert konfigurationforespørgsel.

02: TM17 eller TM41 Programmering mislykkedes.

04: TM17 eller TM41 Ugyldigt tidsstempel.

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

235910 <Stedsoplysninger>TM: Overtemperatur i modul**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Temperaturen i modulet har overskredet den tilladte maksimale grænse.
Afhjælpning:

- Reducer omgivelsestemperaturen.
- Udskift Terminal Module.

235911 <Stedsoplysninger>TM: Taktsynkron drift reaktionssvigt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Det maksimalt tilladte antal reaktionfejl i masteren (taktsynkron drift) blev overskredet i cyklisk drift. Med udløsningen af alarmer nulstilles modulets udgange til næste synkronisering.

Afhjælpning:

- Kontroller busfysik (temineringsmodstand, afskærmning, osv.).
- Korriger fortrådnings på master-reaktionen (r4201 via p0915).
- Kontroller om reaktionen fra master afgives korrekt (f.eks. opret trace med r4201.12 ... r4201.15 og triggersignal r4301.9).
- Kontroller bus eller master for udnyttelse (f.eks. buscyklustid Tdp er indstillet for kort).

235920 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 0

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.

KTY84: R > 1630 ohm (TM150: R > 2170 ohm), PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1720 ohm (TM150: R > 1944 Ohm)

2: Målt modstand for ringe.

PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 50 ohm (TM150: R < 180 ohm), PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.

- Udskift sensoren.

235921 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 1

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.

Alarmværdi (r2124, fortolk decimalt):

1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.

KTY84: R > 1630 ohm (TM150: R > 2170 ohm), PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1720 ohm (TM150: R > 1944 ohm)

2: Målt modstand for ringe.

PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 50 ohm (TM150: R < 180 ohm), PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.

- Udskift sensoren.

235922 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 2

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 1630 ohm (TM150: R > 2170 ohm), PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1720 ohm (TM150: R > 1944 ohm)
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 50 ohm (TM150: R < 180 ohm), PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm
Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235923 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 3
Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 1630 ohm (TM150: R > 2170 ohm), PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1720 ohm (TM150: R > 1944 ohm)
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 50 ohm (TM150: R < 180 ohm), PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm
Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235924 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 4
Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm
Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235925 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 5
Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235926 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 6

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
 KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
 2: Målt modstand for ringe.
 PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235927 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 7

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
 KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
 2: Målt modstand for ringe.
 PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235928 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 8

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
 KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
 2: Målt modstand for ringe.
 PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning:

- Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235929 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 9

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235930 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 10

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235931 <Stedsoplysninger>TM. Fejl temperatursensor kanal 11

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der opstod en fejl under fortolkningen af temperatursensoren.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
1: Trådbrud eller sensor ikke tilsluttet.
KTY84: R > 2170 ohm, PT100: R > 194 ohm, PT1000: R > 1944 ohm
2: Målt modstand for ringe.
PTC termistor: R < 20 ohm, KTY84: R < 180 ohm, PT100: R < 60 ohm, PT1000: R < 603 ohm

Afhjælpning: - Kontroller sensoren for korrekt tilslutning.
- Udskift sensoren.

235950 <Stedsoplysninger>TM: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der opstod en intern softwarefejl i dæmpningsmodule.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
Information om fejlkilden.
Kun til siemensintern fejldiagnose.

Afhjælpning: - Eventuelt opgraderes firmwaren i Terminal Module til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

235999 <Stedsoplysninger>TM: Ukendt alarm**Meddelelsesværdi:** Ny melding: %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Der er opstået en alarm på Terminal Module, som ikke kan fortolkes af firmwaren på Control Unit.
Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Alarmens nummer.
OBS:

I en nyere beskrivelse til Control Unit kan den nye alarms betydning også kontrolleres.

Afhjælpning: - Udskift fastprogram på Terminal Module med en ældre fastprogramversion (r0158).
- Opgrader fastprogram på Control Unit (r0018).

236207 <Stedsoplysninger>Hub: Overtemperaturfejl komponent**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** Temperaturen på DRIVE-CLiQ Hub Module har overskredet fejltærsklen.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Aktuel temperatur i 0.1 °C opløsning.**Afhjælpning:** - Kontroller omgivelsestemperaturen ved komponentens monteringssted.
- Udskift pågældende komponent.

236211 <Stedsoplysninger>Hub: Overtemperaturalarm komponent**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Temperaturen på DRIVE-CLiQ Hub Module har overskredet alarmtærsklen.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Aktuel temperatur i 0.1 °C opløsning.**Afhjælpning:** - Kontroller omgivelsestemperaturen ved komponentens monteringssted.
- Udskift pågældende komponent.

236214 <Stedsoplysninger>Hub: Overspændingsfejl 24-V forsyning**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** 24-V spændingsforsyningen på DRIVE-CLiQ Hub Module har overskredet fejltærsklen.
Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):
Aktuel driftsspænding i 0.1 V opløsning.**Afhjælpning:** - Kontroller spændingsforsyningen for komponenten.
- Udskift pågældende komponent.

236216 <Stedsoplysninger>Hub: Underspændingsfejl 24-V forsyning**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (FRA1, FRA2)**Kvittering:** MED DET SAMME (POWER ON)**Årsag:** 24-V spændingsforsyningen på DRIVE-CLiQ Hub Module har underskredet fejltærsklen.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Aktuel driftsspænding i 0.1 V opløsning.

Afhjælpning: - Kontroller spændingsforsyningen for komponenten.

- Udskift pågældende komponent.

236217 <Stedsoplysninger>Hub Underspændingsfejl 24-V forsyning**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** 24-V spændingsforsyningen på DRIVE-CLiQ Hub Module har underskredet alarmtærsklen.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Aktuel driftsspænding i 0.1 V opløsning.

Afhjælpning: - Kontroller spændingsforsyningen for komponenten.

- Udskift pågældende komponent.

236800 <Stedsoplysninger>Hub: Gruppealarm**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** DRIVE-CLiQ Hub Module har registreret mindst en fejl.**Afhjælpning:** Fortolkning af yderligere aktuelle meldinger.

236801 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: - Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen.

- Udskift pågældende komponent.

236802 <Stedsoplysninger>Hub: Timeslice overløb**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN

Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået et timeslice overløb på DRIVE-CLiQ Hub Module.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 xx: Timeslice nummer xx

Afhjælpning:

- Reducer størmregulatorfrekvens.
- Udfør POWER ON på alle komponenter (sluk/tænd).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

236804 <Stedsoplysninger>Hub: Checksumfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Ved udlæsning af programhukommelsen på DRIVE-CLiQ Hub Module er der opstået en checksumfejl.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 Differens mellem checksum ved POWER ON og den faktiske checksum.

Afhjælpning:

- Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift DRIVE-CLiQ Hub Module.

236805 <Stedsoplysninger>Hub: EEPROM checksum ikke korrekt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: De interne parameterdata på DRIVE-CLiQ Hub Module er beskadigede.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
 01: Fejl i EEPROM-adgang.
 02: Antal blokke i EEPROM for stor.

Afhjælpning:

- Kontroller om den tilladte omgivelsestemperatur overholdes for komponenterne.
- Udskift DRIVE-CLiQ Hub Module.

236820 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ: Fejl i telegram

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

7 (= 07 hex):

Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.

8 (= 08 hex):

Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.

9 (= 09 hex):

Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

236835 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ: Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module. Deltagerne sender og modtager ikke synkront.

Fejlårsag:

33 (= 21 hex):

Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.

34 (= 22 hex):

Tidsfejl i telegrammets modtageliste.

64 (= 40 hex):

Tidsfejl i telegrammets sendeliste.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON.

- Udskift pågældende komponenter.

236836 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ: Sendefejl ved DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module Dataene kunne ikke afsendes. Fejlårsag: 65 (= 41 hex): Telegrammets type svarer ikke til sendelisen. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	Udfør POWER ON.

236837 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ: Fejl i komponent

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes. Fejlårsag: 32 (= 20 hex): Fejl i telegrammets header. 35 (= 23 hex): Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 66 (= 42 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 67 (= 43 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904). - Udskift pågældende komponent.

236845 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel forstyrret

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fel i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module. Fejlårsag: 11 (= 0B hex): Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	Udfør POWER ON.

236851 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module til Control Unit.

Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Opgrader fastprogram for den pågældende komponent.

236860 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i telegram**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module til Control Unit. Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 9 (= 09 hex): DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder en defekt af forsyningsspændingen. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. 17 (= 11 hex): CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt. 18 (= 12 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 19 (= 13 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 20 (= 14 hex): Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 21 (= 15 hex): Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt. 25 (= 19 hex): Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

236875 <Stedsoplysninger>HUB: Forsyningsspændingen svigter

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

236885 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module til Control Unit. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 26 (= 1A hex): Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. 98 (= 62 hex): Fejl under overgangen i den cykliske drift. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen for den pågældende komponent. - Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent.

236886 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module til Control Unit. Dataene kunne ikke afsendes. Fejlårsag: 65 (= 41 hex): Telegrammets type svarer ikke til sendelisten. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	Udfør POWER ON.

236887 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (DRIVE-CLiQ Hub Module). En forkert hardware kan ikke udelukkes. Fejlårsag: 32 (= 20 hex): Fejl i telegrammets header. 35 (= 23 hex): Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 66 (= 42 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 67 (= 43 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 96 (= 60 hex): Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling. 97 (= 61 hex): Udskiftningen af mærkedata varer for længe. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904). - Udskift pågældende komponent.

236895 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i alternerende cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra det pågældende DRIVE-CLiQ Hub Module til Control Unit

Fejlårsag:

11 (= 0B hex):

Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

236896 <Stedsoplysninger>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Komponentegenskaber inkonsistente

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Egenskaberne for DRIVE-CLiQ-komponenten (DRIVE-CLiQ Hub Module) der er angivet af fejlværdien er ændret på en inkompatibel måde i forhold til opstarten. Årsagen kan f.eks. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ-ledning eller en DRIVE-CLiQ-komponent.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Komponentnummer.

Afhjælpning:

- Under en ledningsudskiftning må der kun anvendes ledninger med samme længde.
- Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
- Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).

236899 <Stedsoplysninger>Hub: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (FRA1, FRA2)

Servo: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)

Hla: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, STOP2)

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der er opstået en fejl på DRIVE-CLiQ Hub Module, som ikke kan fortolkes af Control Units firmware.

Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end Control Units firmware.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Fejlens nummer.

OBS:

Denne fejls betydning kan evt. findes i en nyere beskrivelse til Control Unit.

Afhjælpning:

- Udskift firmwaren på DRIVE-CLiQ Hub Module med et ældre firmware (r0158).
- Opgrader firmwaren på Control Unit (r0018).

236950 <Stedsoplysninger>Hub: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2 (INGEN)

Kvittering: POWER ON

Årsag: Der opstod en intern softwarefejl.

Fejlværdi (r0949, fortolkes decimalt):

Information om fejlkilden.

Kun til Siemens-intern fejl diagnose.

Afhjælpning:

- I givet fald skal firmwaren i DRIVE-CLiQ Hub modul opgraderes til en ny version.
- Kontakt Technical Support.

236999 <Stedsoplysninger>Hub: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er opstået en alarm på DRIVE-CLiQ Hub Module, som ikke kan fortolkes af Control Units firmware. Dette kan ske, hvis firmwaren på denne komponent er nyere end Control Unit firmware. Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt): Alarmens nummer.

OBS:

Denne alarms betydning kan evt. findes i en nyere beskrivelse til Control Unit.

Afhjælpning:

- Udskift fastprogrammet på DRIVE-CLiQ Hub Module med et ældre fastprogram (r0158).
- Opgrader fastprogrammet på Control Unit (r0018).

237001 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overstrøm

Meddelelsesværdi: Fejlårsag: %1 bin

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Effektdelen har registreret en overstrøm.

- HF Choke Module eller HF Damping Module defekt.
- UdgangsfILTERETS resonansfrekvens blev magnetiseret.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes bitvist):

Bit 0: Fase U.

Bit 1: Fase V.

Bit 2: Fase W.

Afhjælpning:

- Kontroller HF Choke Module og HF Damping Module, og udskift eventuelt.
- Reducer motoreffekten i nærheden af den fejludløsende frekvens.

OBS:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237002 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Dæmpningsspændingen er for høj

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Dæmpningsspændingen har nået en ugyldig høj værdi.

- En motors harmoniske oversvingning med stor amplitude har ramt udgangsfILTERETS resonansfrekvens.
- Strømregulatoren magnetiserer udgangsfILTERETS resonans for meget.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Dæmpningsspænding i tilfælde af fejl [mV].

Se også: r5171

Afhjælpning:

- Reducer motorens effekt i nærheden af den frekvens, der danner fejlen.
- Kontroller strømregulatoren, og tilpas efter behov.
- Anvend evt. en anden motor.

OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237003 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Dæmpningsspænding ikke opbygget

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der kunne ikke opbygges en dæmpningsspærring.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Dæmpningsspænding i fejltilfælde [mV].

Afhjælpning: Kontroller fortrædningen for HF Damping Module (dæmpningsmodul).
Se også: r5171

237004 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overtemperatur kølelegeme

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Temperaturen i kølelegemet på HF Damping Module har overskredet den tilladte grænseværdi.
- Utilstrækkelig køling, ventilatorsvigt.
- Overbelastning.
- Omgivelsestemperaturen er for høj.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Temperatur [1 bit = 0.01 °C].

Afhjælpning: - Kontroller, om ventilatoren er i gang.
- Kontroller ventilatormåtterne.
- Kontroller, om den omgivende temperatur er i det tilladte område.
NB:
Denne fejl kan først kvitteres, når alarmtærsklen for alarmer A05000 underskrides.
OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237005 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overbelastning I2t

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: HF Damping Module filterkondensator blev overbelastet (r5173 = 100 %).
- Filterresonansfrekvensen blev kraftigt magnetiseret.
- HF Choke Module er defekt.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
I2t [100 % = 16384].

Afhjælpning:

- Reducer motorens effekt i nærheden af den frekvens, der danner fejlen.
- Forbliv ikke længe i nærheden af den frekvens, der danner fejlen.
- Kontroller HF Choke Module, og udskift efter behov.

OBS:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

Se også: r5173

237012 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Temperatursensor kølelegeme trådbrud

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Forbindelsen til en af kølelegemets temperatursensorer i HF Damping Module er afbrudt.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Bit 0: HF Damping Module

Bit 1: HF Choke Module

Afhjælpning: Kontakt fabrikanten.

OBS:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237013 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Temperatursensor kølelegeme kortslutning

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Kølelegemets temperatursensorer i HF Damping Module er kortsluttet.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):

Bit 0: HF Damping Module

Bit 1: HF Choke Module

Afhjælpning: Kontakt fabrikanten.

OBS:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237024 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overtemperatur termisk model

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Temperaturforskellen mellem kølelegemet og chippen har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Den tilladte belastningscyklus blev ikke overholdt.

- Utilstrækkelig udluftning, ventilatoren svinger.

- Overbelastning.

- Omgivelsestemperaturen er for høj.

- Pulsfrekvensen er for høj.

Se også: r0037

- Afhjælpning:**
- Tilpas belastningsspillet.
 - Kontroller om ventilatoren er i gang.
 - Kontroller ventilatormåtterne.
 - Kontroller om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.
 - Kontroller motorbelastning.
 - Reducer pulsfrekvensen, hvis denne er højere end den nom. pulsfrekvens.

237025 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overtemperatur chip

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Chip-temperaturen har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Det tilladte lastspil blev ikke overholdt.
- Utilstrækkelig ventilering, ventilator svigt.
- Overbelastning.
- Omgivelsestemperaturen er for høj.
- Pulsfrekvensen er for høj.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes decimalt):

Temperaturforskel mellem kølelegeme og chip [1 bit = 0.01 °C].

- Afhjælpning:**
- Tilpas belastningsspillet.
 - Kontroller om ventilatoren er i gang.
 - Kontroller ventilatormåtterne.
 - Kontroller om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.
 - Kontroller motorbelastning.
 - Reducer pulsfrekvensen, hvis denne er højere end den nom. pulsfrekvens.
- OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)
Se også: r0037

237034 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overtemperatur indvendigt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Alarmstærskelen for overtemperatur i det indre er nået.

Stiger den indvendige temperatur endnu mere, kan der udløses en fejl F37036.

- Omgivelsestemperatur evt. for høj.
- Utilstrækkelig ventilation, ventilator svigter.

Fejl-værdi (r0949, fortolkes binært):

Bit 0 = 1: Styreelektronikkens område.

Bit 1 = 1: Effektelektronikkens område.

- Afhjælpning:**
- Kontroller omgivelsestemperatur.
 - Kontroller indendørs-ventilatoren.
- OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237036 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overtemperatur indvendigt

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Temperaturen inden i HF Damping Module har overskredet den tilladte temperaturgrænse. - Utilstrækkelig ventilering, ventilator svigt. - Overbelastning. - Omgivelsestemperaturen er for høj. Fejlsværdi (r0949): Bit 0 = 1: Styreelektronikkens område. Bit 1 = 1: Effektelektronikkens område.
Afhjælpning:	- Kontroller om ventilatoren kører. - Kontroller ventilatormåtter. - Kontroller om omgivelsestemperaturen befinder sig i det tilladte område. OBS: Denne fejl kan kun kvitteres efter at den tilladte temperaturgrænseværdi er underskredet minus 5 K. OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237040 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Underspænding 24 V

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME (POWER ON)
Årsag:	Svigt i 24 V spændingsforsyningen for HF Damping Module. - Underspændingstærsklen blev underskredet i mere end 3 ms. Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt): 24-V-spænding [1 bit = 0.1 V].
Afhjælpning:	- Kontroller HF Damping Module 24 V jævnspændingsforsyning. - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237041 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Underspænding 24 V alarm

Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Fejl i 24V-spændingsforsyningen for HF Damping Module. - 16 V-tærsklen blev underskredet. Fejlsværdi (r2124, fortolkes decimalt): 24 V-spænding [0.1 V].
Afhjælpning:	- Kontroller HF Damping Module 24 V jævnspændingsforsyning. - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd). OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237043 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overspænding 24 V

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	POWER ON

Årsag: Overspænding i 24 V spændingsforsyningen for HF Damping Module.
 - Tærsklen 31.5 V blev overskredet i mere end 3 ms.

Afhjælpning: Kontroller HF Damping Module 24 V jævnspændingsforsyning.
 OBS:
 HF Damping Module (dæpningsmodul)

237044 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overspænding 24 V alarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejl i HF Damping Module 24 V spændingsforsyning.
 - 32.0 V tærsklen blev overskredet.

Afhjælpning: Kontroller HF Damping Module 24 V jævnspændingsforsyning.
 OBS:
 HF Damping Module (dæpningsmodul)

237045 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Underspænding forsyning

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Spændingsforsyningsfejl i HF Damping Module.
 - Spændingsovervågningen indikerer en underspændingsfejl på modulet.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 24 V spænding [0.1 V].

Afhjælpning: - Kontroller HF Damping Module 24 V jævnspændingsforsyning.
 - Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk/tænd).
 - Udskift evt. modulet.
 OBS:
 HF Damping Module (dæpningsmodul)

237049 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Indvendig ventilator defekt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Den indvendige ventilator i HF Damping Module svigter.

Afhjælpning: Kontroller den indvendige ventilator i HF Damping Module, og udskift efter behov.

237050 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overspænding 24 V fejl

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: POWER ON

Årsag: Spændingsovervågningen på DAC-board indikerer en overspændingsfejl på modulet.

Afhjælpning: - Kontroller 24-V-spændingsforsyning.
 - Udskift evt. modulet.

237052 <Stedsoplysninger>Fejl i HF Damping Module: EEPROM-data**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** POWER ON

Årsag: Forkerte EEPROM-data i HF Damping Module.
 Fejlværdi (r0949, fortolkes hexadecimalt):
 0: EEPROM-data, der er indlæst af HF Damping Module, er inkonsistente.
 1: EEPROM-dataene er ikke kompatible med HF Damping Module firmware.
 Yderligere værdier:
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose.

Afhjælpning: Re fejlværdi = 0:
 Udskift HF Damping Module eller opdater EEPROM-dataene.
 Re fejlværdi = 1:
 Opgrader evt. til en nyere firmware-version.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmningsmodul)

237056 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Overtemperatur kølelegeme**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Temperaturen i HF Damping Module kølelegemet har overskredet den tilladte grænseværdi.
 - Utilstrækkelig køling, ventilatorsvigt.
 - Overbelastning.
 - Omgivelsestemperatur for høj.
 Fejlværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Temperatur [0.01 °C].

Afhjælpning: - Kontroller, om ventilatoren er i gang.
 - Kontroller ventilatormåtterne.
 - Kontroller, om den omgivende temperatur er i det tilladte område.
 NB:
 Denne fejl kan først kvitteres, når alarmtærsklen for alarmen A05000 underskrides.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmningsmodul)

237310 <Stedsoplysninger>HF Choke Module: Overtemperatur**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGEN

Årsag: Temperaturen i HF Choke Module kølelegemet har overskredet den tilladte grænseværdi.
 - Utilstrækkelig køling, ventilatorsvigt.
 - Overbelastning.
 - Omgivelsestemperatur for høj.
 Fejlværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Temperatur [0.01 °C].

Afhjælpning:

- Kontroller, om ventilatoren er i gang.
- Kontroller ventilatormåtterne.
- Kontroller, om den omgivende temperatur er i det tilladte område.

NB:
Denne fejl kan først kvitteres, når alarmtærsklen for alarmen A05000 underskrides.

OBS:
HF Choke Module (drosselmodul)

237311 <Stedsoplysninger>HF Choke Module: Overtemperatur kølelegeme

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Temperaturen i HF Choke Module kølelegemet har overskredet den tilladte grænseværdi.

- Utilstrækkelig køling, ventilatorsvigt.
- Overbelastning.
- Omgivelsestemperaturen er for høj.

Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Temperatur [0.01 °C].

Afhjælpning:

- Kontroller om ventilatoren er i gang.
- Kontroller ventilatormåtterne.
- Kontroller, om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.
- Kontroller motorlasten.

OBS:
Denne fejl kan først kvitteres, efter at alarmtærsklen for alarmen A05000 er underskredet.

OBS:
HF Choke Module (drosselmodul)

237312 <Stedsoplysninger>HF Choke Module: Overtemperatur eller ventilatorsvigt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: HF Choke Module melder overtemperatur, eller ventilatoren svigter.
Er alarmen aktiv i mere end 30 sek., udgives fejlen F37313.

Afhjælpning:

- Ledningen mellem HF Choke Module og HF Damping Module er trukket ud eller er defekt (X21).
- Kontroller HF Choke Module ventilatoren, og udskift evt.
- Kontroller, om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.

OBS:
HF Choke Module (drosselmodul)
HF Damping Module (dæpningsmodul)

237313 <Stedsoplysninger>HF Choke Module: Overtemperatur eller ventilatorsvigt

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Alarmen A37312, som indikerer overtemperatur eller ventilatorsvigt i HF Choke Module, blev meldt i mere end 30 sek.

Afhjælpning:

- Ledningen mellem HF Choke Module og HF Damping Module er trukket ud eller er defekt (X21).
- Kontroller HF Choke Module ventilatoren, og udskift evt.
- Kontroller, om omgivelsestemperaturen er i det tilladte område.

OBS:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237502 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Dæmpningsspændingen er for høj

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Dæmpningsspændingen har overskredet alarmtærsklen.

- Motorens harmoniske oversvingning med høj amplitude har ramt udgangsfilterets resonansfrekvens.
- Strømregulatoren magnetiserer udgangsfilterets resonans for meget.

Overskrider dæmpningsspændingen en ugyldig høj værdi, udgives F37002.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

Dæmpningsspænding i tilfælde af fejl [mV].

Se også: r5171

Afhjælpning:

- Reducer motorens effekt i nærheden af den frekvens, der danner fejlen.
- Kontroller strømregulatoren, og tilpas efter behov.
- Anvend evt. en anden motor.

OBS:

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237800 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Gruppemelding

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: HF Damping Module har registreret mindst en fejl.

Afhjælpning: Fortolkning af yderligere aktuelle meldinger.

237801 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til HF Damping Module.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Kontroller DRIVE-CLiQ-forbindelsen.
- Udskift pågældende komponent.

OBS:

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237802 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Timeslice overløb**Meddelelsesværdi:** -**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der er opstået et Time Slice overløb.**Afhjælpning:**

- Udfør POWER ON ved alle komponenter (tænd-/sluk).
- Opgrader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

237804 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: CRC**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2 (FRA1, FRA3)**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der er opstået en checksumfejl (CRC-fejl) ved HF Damping Module.**Afhjælpning:**

- Udfør POWER ON for alle komponenter (sluk-/tænd).
- Oprader firmware til en nyere version.
- Kontakt Technical Support.

OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237805 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Checksum EEPROM ikke korrekt**Meddelelsesværdi:** %1**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** FRA2**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:**

Intern parameterdata er beskadigede.
Fejlsværdi (r0949, fortolk hexadecimal):
01: EEPROM-adgang forkert.
02: Antal blokke i EEPROM for stor.

Afhjælpning:

Udskift modulet.
OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237820 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Fejl i telegram**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til dæmpningsmodulet. Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 7 (= 07 hex): Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant. 8 (= 08 hex): Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant. 9 (= 09 hex): Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237835	<Stedsoplysninger>HF Damping Module: Fejl i cyklisk dataoverførsel
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til HF Damping Module. Deltagerne sender og modtager ikke synkron. Fejlårsag: 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponenter. OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237836 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Sendefejl ved DRIVE-CLiQ dataene**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til HF Damping Module er forkert. Dataene kunne ikke afsendes.

Fejlårsag:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen svarer ikke til sendelisten.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.

OBS:

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237837 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: fejl i komponent**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME**Årsag:** Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes.

Fejlårsag:

32 (= 20 hex):

Fejl i telegrammets header.

35 (= 23 hex):

Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

66 (= 42 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

67 (= 43 hex):

Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.

Henvielse til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).

- Udskift pågældende komponent.

OBS:

HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237845 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Cyklisk dataoverførsel fejl**Meddelelsesværdi:** Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2**Drevobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til HF Damping Module.
 Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvi sning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237850 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA1 (FRA2, FRA3, INGEN)
Kvittering: POWER ON
Årsag: Der opstod en intern softwarefejl i HF Damping Module.
 Fejl værdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Kun til Siemens-intern fejldiagnose

Afhjælpning: - Udskift HF Damping Module.
 - Opgrader eventuelt firmware HF Damping Module.
 - Kontakt Technical Support.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237851 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra HF Damping Module til Control Unit.
 Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.
 Fejlårsag:
 10 (= 0A hex):
 Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.
 Henvi sning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Opgrader firmware for den pågældende komponent.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237860 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Fejl i telegram

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra HF Damping Module til Control Unit. Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 9 (= 09 hex): DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent til Control Unit melder en defekt af forsyningsspændingen. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. 17 (= 11 hex): CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt. 18 (= 12 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 19 (= 13 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 20 (= 14 hex): Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 21 (= 15 hex): Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt. 25 (= 19 hex): Fejlbitten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237875 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Forsyningsspændingen svigter

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller forsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

237885 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra dæmpningsmodulet til Control Unit. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 26 (= 1A hex): Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. 98 (= 62 hex): Fejl under overgangen i den cykliske drift. Henvi sning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller spændingsforsyningen for den pågældende komponent. - Udfør POWER ON. - Udskift pågældende komponent. OBS: HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237886 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Fejl under afsendelse af DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til HF Damping Module er forkert.
Dataene kunne ikke afsendes.
Fejlårsag:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen svarer ikke til sendelisten.
Henvi­sing til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.
OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237887 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent (HF Damping Module). En forkert hardware kan ikke udelukkes.
Fejlårsag:
32 (= 20 hex):
Fejl i telegrammets header.
35 (= 23 hex):
Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
66 (= 42 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
67 (= 43 hex):
Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert.
96 (= 60 hex):
Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling.
97 (= 61 hex):
Udskiftningen af mærkedata varer for længe.
Henvi­sing til meldingsværdien:
De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
- Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
- Udskift pågældende komponent.
OBS:
HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237895 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Fejl i alternerende cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra HF Damping Module til Control Unit.
 Fejlårsag:
 11 (= 0B hex):
 Synkroniseringsfejl ved alternerende cyklisk dataoverførsel.
 Henvisning til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237896 <Stedsoplysninger>HF Damping Module (CU): Komponentegenskaber inkonsistente

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ komponentens (HF Damping Module) egenskaber, som angives af fejlsværdien, har ændret sig på en inkompatibel måde siden opstarten. Årsagen kan evt. være udskiftningen af en DRIVE-CLiQ ledning eller en DRIVE-CLiQ komponent.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Komponentnummer.

Afhjælpning: - Udfør POWER ON.
 - Under en komponentudskiftning af samme komponenttype bør der om muligt anvendes den samme firmware-version.
 - Ved en udskiftning af ledninger må der kun anvendes ledninger af en så ens længde som mulig (bemærk maks. ledningslængde).
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237899 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Ukendt fejl

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME (POWER ON)

Årsag: Der opstod en fejl på HF Damping Module, som ikke kan fortolkes af Control Units firmware.
 Dette kan ske, når firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
 Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
 Fejlens nummer.
 OBS:
 Betydningen af den nye fejl kan læses i en nyere version af Control Units beskrivelse.

Afhjælpning: - Udskift firmwaren på HF Damping Module med en ældre version (r0168).
 - Opgrader firmwaren på Control Unit (r0018).
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237903 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: I2C bus fejl opstået

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN (FRA1, FRA2, FRA3, IASC/DCBRK, STOP2)
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i kommunikationen med en EEPROM eller analog-digital-omvandler.
 Fejlsværdi (r0949), fortolkes hexadecimalt):
 80000000 hex:
 Softwarefejl intern.
 00000001 hex ... 0000FFFF hex
 - Komponentgruppefejl.

Afhjælpning: Re fejlsværdi = 80000000 hex:
 - Opgrader firmwaren til en nyere version.
 Re fejlsværdi = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
 - Udskift modulet.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237950 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Intern softwarefejl

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: FRA2
Kvittering: POWER ON
Årsag: Der opstod en intern softwarefejl.
 Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
 Information om fejlkilden.
 Kun til siemensintern fejl diagnose.

Afhjælpning: - Eventuelt skal firmwaren i HF Damping Module opgraderes til en nyere version.
 Kontakt Technical Support.
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

237999 <Stedsoplysninger>HF Damping Module: Ukendt alarm

Meddelelsesværdi: Ny melding: %1
Drevobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der opstod en alarm på HF Damping Module, som ikke kan fortolkes af Control Units firmware.
 Dette kan ske, når firmwaren på denne komponent er nyere end firmwaren på Control Unit.
 Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
 Alarmens nummer.
 OBS:
 Betydningen af den nye alarm kan læses i en nyere version af Control Units beskrivelse.

Afhjælpning: - Udskift firmwaren på HF Damping Module med en ældre version (r0168).
 - Opgrader firmwaren på Control Unit (r0018).
 OBS:
 HF Damping Module (dæmpningsmodul)

240000 <Stedsoplysninger>Fejl på DRIVE-CLiQ bøsning X100

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en fejl på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X100.
Fejlsværdi (r0949, fortolkes decimalt):
Den første fejl, der er opstået på dette drevobjekt.

Afhjælpning: Fortolk fejlbufferet for det anførte objekt.

240001 <Stedsoplysninger>Fejl på DRIVE-CLiQ bøsning X101

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en fejl på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X101.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
Den første fejl, der er opstået på dette drevobjekt.

Afhjælpning: Fortolk fejlbufferet for det anførte objekt.

240002 <Stedsoplysninger>Fejl på DRIVE-CLiQ bøsning X102

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en fejl på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X102.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
Den første fejl, der er opstået på dette drevobjekt.

Afhjælpning: Fortolk fejlbufferet for det anførte objekt.

240003 <Stedsoplysninger>Fejl på DRIVE-CLiQ bøsning X103

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en fejl på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X103.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
Den første fejl, der er opstået på dette drevobjekt.

Afhjælpning: Fortolk fejlbufferet for det anførte objekt.

240004 <Stedsoplysninger>Fejl på DRIVE-CLiQ bøsning X104

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Der er opstået en fejl på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X104.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
Den første fejl, der er opstået på dette drevobjekt.

Afhjælpning: Fortolk fejlbufferet for det anførte objekt.

240005 <Stedsoplysninger>Fejl på DRIVE-CLiQ bøsning X105

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN

Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Der er opstået en fejl på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X105.
Fejlsværdi (r0949, fortolk decimal):
Den første fejl, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk fejlbufferet for det anførte objekt.

240100 <Stedsoplysninger>Alarm på DRIVE-CLiQ bøsning X100

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X100.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Den første alarm, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk alarmbufferet for det anførte objekt.

240101 <Stedsoplysninger>Alarm på DRIVE-CLiQ bøsning X101

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X101.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Den første alarm, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk alarmbufferet for det anførte objekt.

240102 <Stedsoplysninger>Alarm på DRIVE-CLiQ bøsning X102

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X102.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Den første alarm, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk alarmbufferet for det anførte objekt.

240103 <Stedsoplysninger>Alarm på DRIVE-CLiQ bøsning X103

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X103.
Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
Den første alarm, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk alarmbufferet for det anførte objekt.

240104 <Stedsoplysninger>Alarm på DRIVE-CLiQ bøsning X104

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X104.
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 Den første alarm, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk alarmbufferet for det anførte objekt.

240105 <Stedsoplysninger>Alarm på DRIVE-CLiQ bøsning X105

Meddelelsesværdi: %1
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: INGEN
Årsag: Der er opstået en alarm på drevobjektet på DRIVE-CLiQ bøsningen X105.
 Alarmværdi (r2124, fortolk decimal):
 Den første alarm, der er opstået på dette drevobjekt.
Afhjælpning: Fortolk alarmbufferet for det anførte objekt.

240799 <Stedsoplysninger>CX32: Projekteret transfer sluttidspunkt overskredet

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: INGEN
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Det projekterede transfersluttidspunkt under overførslen af de cykliske faktiske værdier blev overskredet.
Afhjælpning: - Udfør POWER ON ved alle komponenter (sluk/tænd).
 - Kontakt Technical Support.

240801 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den Controller Extension.
 Fejlårsag:
 10 (= 0A hex):
 Reaktionsbitten er ikke programmeret i modtaget telegram.
 Henvielse til meldingsværdien:
 De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:
 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning: - Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Udskift pågældende komponenter.

240820 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Fejl i telegram

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt: Alle objekter
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende Controller Extension.

Fejlårsag:

1 (= 01 hex):

Checksumfejl (CRC-fejl).

2 (= 02 hex):

Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

3 (= 03 hex):

Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten.

4 (= 04 hex):

Længden på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

5 (= 05 hex):

Typen på det modtagne telegram passer ikke til modtagelisten.

6 (= 06 hex):

Komponenternes adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden.

7 (= 07 hex):

Der forventes et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er ikke et sådant.

8 (= 08 hex):

Der forventes ikke et SYNC-telegram, men det modtagne telegram er et sådant.

9 (= 09 hex):

Fejlbiten i modtagne telegram er programmeret.

16 (= 10 hex):

Det modtagne telegram er for tidligt.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.

- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

240825 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Forsyningsspændingen svigter

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA1 (FRA2)

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen.

Fejlårsag:

9 (= 09 hex):

Komponentens forsyningsspænding svigter.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning:

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...).

- Kontroller spændingsforsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

240835 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende Controller Extension. Deltagerne sender og modtager ikke synkront. Fejlårsag: 33 (= 21 hex): Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet. 34 (= 22 hex): Tidsfejl i telegrammets modtageliste. 64 (= 40 hex): Tidsfejl i telegrammets sendeliste. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Udskift pågældende komponenter.

240836 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Sendefejl for DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende Controller Extension. Dataene kunne ikke afsendes. Fejlårsag: 65 (= 41 hex): Telegrammets type svarer ikke til sendelisten. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	Udfør POWER ON (sluk/tænd).

240837 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Komponentfejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes. Fejlårsag: 32 (= 20 hex): Fejl i telegrammets header. 35 (= 23 hex): Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 66 (= 42 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 67 (= 43 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

- Afhjælpning:**
- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).
 - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning.
 - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904).
 - Udskift pågældende komponent.

240845 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ: Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra Control Unit til den pågældende Controller Extension

Fejlårsag:

11 (= 0B hex):

Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON (sluk/tænd).

240851 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Reaktion mangler

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Controller Extension til Control Unit.

Reaktionen til Control Unit blev ikke programmeret af DRIVE-CLiQ komponenten.

Fejlårsag:

10 (= 0A hex):

Reaktionsbitten er ikke korrekt programmeret i modtaget telegram.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Opgrader fastprogramn for den pågældende komponent.

240860 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i telegram

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Controller Extension til Control Unit. Fejlårsag: 1 (= 01 hex): Checksumfejl (CRC-fejl). 2 (= 02 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 3 (= 03 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten. 4 (= 04 hex): Længden på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 5 (= 05 hex): Typen på det modtagne telegram svarer ikke til modtagelisten. 6 (= 06 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden. 9 (= 09 hex): Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret. 16 (= 10 hex): Det modtagne telegram er for tidligt. 17 (= 11 hex): CRC-fejl og det modtagne telegram er for tidligt. 18 (= 12 hex): Telegrammet er kortere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 19 (= 13 hex): Telegrammet er længere end angivet i længdebyten eller i modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 20 (= 14 hex): Det modtagne telegrams længde passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 21 (= 15 hex): Det modtagne telegrams type passer ikke til modtagelisten, og det modtagne telegram er for tidligt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adresse i telegrammet og i modtagelisten svarer ikke til hinanden, og det modtagne telegram er for tidligt. 25 (= 19 hex): Fejlbiten i det modtagne telegram er programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Udfør POWER ON (sluk/tænd). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...).

240875	<Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Forsyningsspændingen svigter
Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA1 (FRA2)
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	DRIVE-CLiQ kommunikationen fra den pågældende DRIVE-CLiQ komponent til Control Unit melder et svigt i forsyningsspændingen. Fejlårsag: 9 (= 09 hex): Komponentens forsyningsspænding svigter. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

- Afhjælpning:**
- Udfør POWER ON (sluk/tænd).
 - Kontroller forsyningsspændingens fortrådning til DRIVE-CLiQ komponenten (ledningsbrud, kontakter, ...).
 - Kontroller spændingsforsyningens dimensioner til DRIVE-CLiQ komponenten.

240885 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl i cyklisk dataoverførsel

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Controller Extension til Control Unit.

Deltagerne sender og modtager ikke synkront.

Fejlårsag:

26 (= 1A hex):

Reaktionsbitten i det modtagne telegram er ikke programmeret, og det modtagne telegram er for tidligt.

33 (= 21 hex):

Det cykliske telegram er endnu ikke ankommet.

34 (= 22 hex):

Tidsfejl i telegrammets modtageliste.

64 (= 40 hex):

Tidsfejl i telegrammets sendeliste.

98 (= 62 hex):

Fejl under overgangen i den cykliske drift.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: - Kontroller forsyningsspændingen for den pågældende komponent.

- Udfør POWER ON (sluk/tænd).

- Udskift pågældende komponent.

240886 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Fejl når der sendes DRIVE-CLiQ data

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Controller Extension til Control Unit.

Dataene kunne ikke afsendes.

Fejlårsag:

65 (= 41 hex):

Telegrammets type svarer ikke til sendelisten.

Henvisning til meldingsværdien:

De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger:

0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag

Afhjælpning: Udfør POWER ON (sluk/tænd).

240887 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Komponentfejl

Meddelelsesværdi: Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2

Drevobjekt: Alle objekter

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag:	Der blev registreret en fejl på den pågældende DRIVE-CLiQ-komponent. En forkert hardware kan ikke udelukkes. Fejlårsag: 32 (= 20 hex): Fejl i telegrammets header. 35 (= 23 hex): Modtagefejl: Telegrammets mellemlager er forkert. 66 (= 42 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er defekt. 67 (= 43 hex): Sendefejl: Telegrammets mellemlager er defekt. 96 (= 60 hex): Svaret ankom for sent under en kørselstidsmåling. 97 (= 61 hex): Udskiftningen af mærkedata varer for længe. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	- Kontroller DRIVE-CLiQ forbindelsen (ledningsbrud, kontakter, ...). - Kontroller for EMC-korrekt kontaktskabsopbygning og ledningsudlægning. - Anvend eventuelt en anden DRIVE-CLiQ-bøsning (p9904). - Udskift pågældende komponent.

240895 <Stedsoplysninger>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Cyklisk dataoverførsel fejl

Meddelelsesværdi:	Komponentnummer: %1, årsag til fejlen: %2
Drevobjekt:	Alle objekter
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Fejl i DRIVE-CLiQ-kommunikationen fra den pågældende Controller Extension til Control Unit. Fejlårsag: 11 (= 0B hex): Synkroniseringsfejl ved en alternerende cyklisk dataoverførsel. Henvisning til meldingsværdien: De enkelte informationer er kodet i meldingsværdien (r0949/r2124) som følger: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = fejlårsag
Afhjælpning:	Udfør POWER ON (sluk/tænd).

249150 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Der er opstået en fejl

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion:	FRA2
Kvittering:	MED DET SAMME
Årsag:	Returkøleanlægget melder en generel fejl.
Afhjælpning:	- Kontroller fortrådningen mellem returkøleanlægget og indgangsklemmen (Terminal Module). - Kontroller det eksterne styreenhed for returkøleanlægget. Se også: p0266

249151 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Ledeevnen har overskredet en fejltærskel

Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion:	FRA2

Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Kølevæskens ledeevne har overskredet den indstillede fejltærskel (p0269[2]).
Se også: p0261, p0262, p0266
Afhjælpning: Kontroller apparatet til deionisering af kølevæsken.

249152 <Stedsoplysninger>Køleanlæg: TIL-kommando, tilbagemelding mangler

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Der mangler en tilbagemelding for returkøleanlæggets TIL-kommando.
- Efter en TIL-kommando er der ikke indløbet en tilbagemelding inden for den indstillede starttid (p0260).
- Under driften har tilbagemeldningen svigtet.
- Returkøleanlægget er standset af et eksternt signal.
Se også: p0260, r0267
Afhjælpning: - Kontroller fortrådning mellem returkøleanlægget og indgangsklemmen (Terminal Module).
Kontroller fortrådningen mellem udgangsklemmen (Terminal Module) og returkøleansættet.
- Kontroller den eksterne styreenhed for returkøleanlægget

249153 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Væskestrømning for ringe

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Omretterens returkøleanlæg melder en for lav strømning i væsken.
- Efter en TIL-kommando er tilbagemeldingen ikke ankommet inden for den indstillede starttid (p0260).
- Tilbage meldingen svigtede under driften i mere end den tilladte udfaldstid (p0263).
Se også: p0260, p0263, r0267
Afhjælpning: - Kontroller trådføringen mellem køleingen og indgangsklemmen (Terminal Module).
- Kontroller det eksterne styreapparat til kølingen.

249154 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Væsken er lækker

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: FRA2
Kvittering: MED DET SAMME
Årsag: Overvågning af lækagevæsken har udløst.
Pas på:
Hvis denne fejl omparametres som Alarm, skal det sikres af andre overvågninger at drevet kobles fra, når der mangler kølevæske!
Se også: r0267
Afhjælpning: - Kontroller kølesystemet for læk i kølekredsløbet.
- Kontroller trådføringen på indgangsklemmen (Terminal Module) til lækvæskens overvågning

249155 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Power stack adapter, firmware-version for gammel

Meddelelsesværdi: -
Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: FRA2
Kvittering: POWER ON

Årsag: Firmware-versionen i Power Stack Adapter (PSA) er for gammel og understøtter ikke væskekølingen.
Afhjælpning: Opgrader firmwares. Kontroller EEPROM-data.

249156 <Stedsoplysninger>Køleanlæg: Kølevæsketemperaturen har overskredet fejltærsklen.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: FRA2

Kvittering: MED DET SAMME

Årsag: Temperaturen i kølevæskens tilløb har overskredet den fastlagte fejltærskel.

Bemærk:

Værdien for fejltærsklen afhænger af effektdelen (hardware-beskrivelsesparameter, f.eks. 52 ... 55° C).

Afhjælpning: Kontroller kølesystem og omgivelsesbetingelser.

249170 <Stedsoplysninger>Køleanlæg: Der er afgivet en alarm

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Returkøleanlægget melder en generel alarm.

Afhjælpning: - Kontroller trådføringen mellem køleingen og indgangsklemmen (Terminal Module).

- Kontroller det eksterne styreapparat til kølingen.

249171 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Ledeevnen har overskredet en alarmtærskel

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Kølevæskens leddeevne har overskredet den indstillede alarmtærskel (p0269[1]).

OBS:

Tærsklen kan ikke indstilles højere end fejltærsklen i apparatets beskrivelse.

Afhjælpning: Kontroller apparatet til deionisering af kølevæsken.

249172 <Stedsoplysninger>Returkøleanlæg: Ledeevnens faktiske værdi ugyldig

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Under overvågningen af kølevæskens leddeevne opstod der en fejl i trådføringen eller i sensoren.

Afhjælpning: - Kontroller fortrådning mellem kølingen og Power Stack Adapter (PSA).

- Kontroller sensorens funktion til måling af leddeevnen.

249173 <Stedsoplysninger>Køleanlæg: Kølevæsketemperaturen har overskredet alarmtærsklen.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Temperaturen i kølevæskens tilløb har overskredet den fastlagte alarmtærskel.

Bemærk:

Værdien for fejltærsklen afhænger af effektdelen (hardware-beskrivelsesparameter, f.eks. 42 ... 50° C).

Afhjælpning: Kontroller kølesystem og omgivelsesbetingelser.

249920 <Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder hovedstrømskredsløb udløst.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen i hovedstrømkredsen i strømforsyningen blev udløst.

OBS:

Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[1] på Control Unit.

Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller hovedstrømskredsløbet.

249921 <Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryderen i den redundante hovedstrømkreds udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen i hovedstrømkredsen for strømforsyningens redundante fødnings blev udløst.

OBS:

Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[2] på Control Unit.

Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller den redundante i hovedstrømkreds.

249922 <Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder 24 V kredsløb udløst.

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der blev udløst en sikkerhedsafbryder i 24 V kredsløbet.

OBS:

Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[3] på Control Unit.

Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller 24 V kredsløbet.

249923 <Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder klemliste 24 V kredsløb udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: En sikkerhedsafbryder til klemlisten i 24 V kredsløbet blev udløst.

OBS:

Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[6] på Control Unit.

Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller klemlisten til 24 V kredsløbet.

249924	<Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder effektdelsforsyning kredsløb udløst
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	En sikkerhedsafbryder i effektdelsforsyningens kredsløb blev udløst. OBS: Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[9] på Control Unit. Se også: p6577
Afhjælpning:	Kontroller effektdelsforsyningens kredsløb.
249926	<Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder synkroniseringsspænding udløst
Meddelelsesværdi:	%1
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Sikkerhedsafbryderen til synkroniseringsspændingen blev udløst. OBS: Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[13] på Control Unit. Se også: p6577
Afhjælpning:	Kontroller synkroniseringsspændingen.
249927	<Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder ekstra ventilatorkredsløb udløst
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Sikkerhedsafbryderen i ventilatorens kredsløb i den ekstra ventilator blev udløst. OBS: Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[14] på Control Unit. Se også: p6577
Afhjælpning:	Kontroller den ekstra ventilator.
249933	<Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder magnetisering AC 230 V kredsløb udløst.
Meddelelsesværdi:	-
Drevobjekt:	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
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	INGEN
Årsag:	Sikkerhedsafbryderen i magnetiseringens AC 230 V kredsløb blev udløst. OBS: Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[17] på Control Unit. Se også: p6577
Afhjælpning:	Kontroller magnetiseringens AC 230 V kredsløb.
249934	<Stedsoplysninger> Sikkerhedsafbryder udgang køleanlæg AC 230 V kredsløb udløst
Meddelelsesværdi:	-

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen i AC 230 V kredsløbet på køleanlæggets udgang blev udløst.
OBS:
Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[18] på Control Unit.
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller AC 230 V kredsløbet i køleanlæggets udgang.

249935 <Stedsoplysninger>Sikkerhedsafbryder effektdel dørmagneter 24 V kredsløb udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen i 24 V kredsløbet i effektdelens dørmagneter blev udløst.
OBS:
Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[19] på Control Unit.
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller 24 V kredsløbet i effektdelens dørmagneter.

249936 <Stedsoplysninger>Sikkerhedsafbryder belysning/stik AC 230 V kredsløb udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryder i AC 230 V kredsløbet til belysning/stik blev udløst.
OBS:
Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[20] på Control Unit.
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller AC 230 V kredsløbet for belysning/stik.

249937 <Stedsoplysninger>NSF ikke klar

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Nødstrømsforsyningen (NSF) er ikke klar.
OBS:
Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[25] på Control Unit.
NSF: Nødstrømsforsyning
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller NSF.

249938 <Stedsoplysninger>NSF batteri drift

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Nødstrømsforsyningen (NSF) drives med batteri.
OBS:
Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[26] på Control Unit.
NSF: Nødstrømsforsyning
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller kontaktskabets strømforsyning.

249939 <Stedsoplysninger>NSF batteri afladet

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Nødstrømsforsyningens (NSF) batteri er afladet.
OBS:
Denne melding udløses med signalkilden fra binektorindgangen p6577[27] på Control Unit.
NSF: Nødstrømsforsyning
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller NSF's batteri.

249940 <Stedsoplysninger>Sikkerhedsafbryder LT-forsyning AC 400-V-strømkredsløb

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen for AC 400-V-forsyning af effektdelen har udløst.
OBS:
Denne meddelelse udløses af binektorindgangen p6577[28] via signalkilden på Control Unit.
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller AC 400-V-forsyning for effektdelen.

249941 <Stedsoplysninger>Sikkerhedsafbryder stilstandsvarmer udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen for stilstandsvarmeren har udløst.
OBS:
Denne meddelelse udløses via signalkilden af binektorindgangen p6577[29] på Control Unit.
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller strømkredsen for stilstandsvarmeren.

249942 <Stedsoplysninger>Sikkerhedsafbryder SITOP-strømkreds udløst

Meddelelsesværdi: -

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Sikkerhedsafbryderen for SITOP 24-V-strømkredsen har udløst.
OBS:
Denne meddelelse udløses via signalkilden af binektorindgangen p6577[21] på Control Unit.
Se også: p6577

Afhjælpning: Kontroller SITOP-strømforsyning.

249998 <Stedsoplysninger>Recorder triggerhændelse opstået**Meddelelsesværdi:** %1

Drevobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: Der er opstået en triggerhændelse for recorderen. Dataene skrives derefter på hukommelseskortet med angivelse af hændelsesnummeret.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Hændelsesnummer.

Afhjælpning: Ingen nødvendig.
Denne melding forsvinder automatisk.

250002 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 2**Meddelelsesværdi:** %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS link:
Sende et bestemt telegramord anvendes dobbelt.
Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):
Dobbelt anvendt telegramord.
Se også: p8871

Afhjælpning: CBE20 SINAMICS link:
Ret parametring.
Se også: p8871

250003 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 3**Meddelelsesværdi:** Info 1: %1, Info 2: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS Link:
Et bestemt telegramord modtaget og anvendes dobbelt.
Alarmværdi (r2124, fortolk hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = nfo 2
Info 1 (decimal) = Afsenderens adresse
Info 2 (decimal) = Modtag telegramord
Se også: p8870, p8872

Afhjælpning: CBE20 SINAMICS link:
Ret parametring.

250004 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 4

Meddelelsesværdi: Info 1: %1, Info 2: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS Link:

- Telegramord modtaget, og senderens adresse inkonsistent. Begge værdier skal være lig nul eller ulig nul.
- Senderens adresse > Projektets maksimale adresse.

Alarmsværdi (r2124, fortolkes hexadecimal):

yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2

Info 1 (decimal) = drevobjektnummer af p8870, p8872

Info 2 (decimal) = indeks af p8870, p8872

Se også: p8870, p8872

Afhjælpning: Ved CBE20 SINAMICS link:
Ret parametring.

250005 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 5

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS Link:

Sender ikke fundet på SINAMICS Link.

Alarmværdi (r2124, fortolkes decimalt):

0: Synkronisering på bustakt mislykket.

1 ... 64: Adresse på den sender, der ikke er fundet.

Se også: p8872

Afhjælpning: CBE20 SINAMICS Link:

Kontroller forbindelsen til serveren.

Parameter p8811, p8812[1] for alle deltagere skal indstilles identisk.

Kontroller parameter p8836 for alle deltagere.

250006 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 6

Meddelelsesværdi: Info 1: %1, Info 2: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS Link:

Der er sat en parameter, at egne sendte data skal modtages. Dette er ikke tilladt.

Alarmværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):

yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2

Info 1 (decimal) = drevobjektnummer for p8872

Info 2 (decimal) = indeks for p8872

Se også: p8872

Afhjælpning: Ved CBE20 SINAMICS Link:
Korriger parametrene. Alle p8872[Index] skal være ulige p8836.

250007 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 7

Meddelelsesværdi: Info 1: %1, Info 2: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS link:
Et telegramord Send er større end mulig i projektet.
Alarmsværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (decimal) = Drevobjektnummer p8871
Info 2 (decimal) = Index af p8871
Se også: p8871

Afhjælpning: Ved CBE20 SINAMICS link:
Ret parametring.

250008 <Stedsoplysninger>COMM BOARD: Alarm 8

Meddelelsesværdi: Info 1: %1, Info 2: %2

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 SINAMICS Link:
Et telegramord Modtaget er større end muligt i projektet.
Alarmsværdi (r2124, fortolkes hexadecimalt):
yyyyxxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = info 2
Info 1 (decimal) = drevobjektnummer af p8870
Info 2 (decimal) = index af p8870
Se også: p8870

Afhjælpning: Ved CBE20 SINAMICS link:
Ret parametring.

250011 <Stedsoplysninger>EtherNetIP/COMM BOARD: Konfigurationsfejl

Meddelelsesværdi: %1

Drevobjekt: 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

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGEN

Årsag: CBE20 EtherNet/IP:
En EtherNet/IP-Controller forsøger at oprette en forbindelse med et konfigureringstelegram, der indeholder fejl.
Den telegramlængde, der er indstillet i controlleren, passer ikke til parametring i drivenheden.

Afhjælpning: Kontroller indstillet telegramlængde.
 OBS:
 PDS interface 1:
 Ved p0922 ulige 999 gælder den valgte telegrams længde.
 Ved p0922 = 999 gælder den maks. koblede PDS (r2067).
 PDS interface 2:
 Den maksimalt koblede PDS (r8867) er gældende.
 Se også: p0922, r0922, r2067, r8867

Drev- og periferi-alarmer

300402	Systemfejl i motorkoblingen. Fejlkode %1, %2
Parameter:	%1 = Fejlkode 1 %2 = Fejlkode 2
Forklaring:	Der er opstået en intern SW-fejl eller en alvorlig fejltilstand, som evt. kan afhjælpes med HW-reset.
Reaktion:	NC ikke driftsklar. NC kobler i sporingsdrift. Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning. NC-stop ved alarm.
Afhjælpning:	Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
300406	Problem i den ikke cykliske kommunikation for basisadresse %1, ekstra info %2, %3, %4
Forklaring:	Kun ved PROFIdrive: Under en ikke-cyklisk kommunikation med den logiske basisadresse, opstod der et problem. De ekstra informationer angiver problemet. Er den logiske basisadresse 0, er kun de ekstra informationer relevante.
Reaktion:	Alarmvisning. Meldingsvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Alarmen kan undertrykkes med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 = 0. Opstår denne systemfejl hos dig, bedes du henvende dig til den tekniske support. www.siemens.com/sinumerik/help For at få en hurtig bearbejdning bedes følgende informationer angives: - Alarmnummer og alarmtekst - Beskrivelse af brugerhandling/modus før alarmmeldingen - Opret protokolfiler med tastkombinationen: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
300410	Akse %1 motor %2 fejl under lagringen af en fil (%3, %4)
Parameter:	%1 = NC-aksenummer %2 = Drevnummer %3 = Fejlkode 1 %4 = Fejlkode 2

Forklaring:	En datablok, f.eks. en hændelse fra en målefunktion, kunne ikke lagres i filsystemet. Ved fejlkode 1 == 291: Der foreligger en fejl under samlingen af ACC-informationen. Basisinformationen fra drevet er forkert eller har et ukendt format. Ved fejlkode 1 == 292: Lagermangel under samling af ACC-information.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontakt det autoriserede personale/service. - Sørg for mere plads i filsystemet. For det meste er det nok, at slette 2 NC-programmer eller 4 til 8 kByte for at skaffe plads. Hvis dette ikke er muligt, gøres antallet af filer pr. bibliotek eller filsystem større (kræver en komplet back up). - Ændring af MD - 18280 \$MM_NUM_FILES_PER_DIR - 18320 \$MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM - 18321 \$MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM - 18350 \$MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM - evt. også fra - 18270 \$MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR, - 18310 \$MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM, - Power on - Genindlæs back up) - Ved fejlkode 1 == 291: Udskift drevsoftwaren og anvend en version med passende ACC-basisinformation. - Ved fejlkode 1 == 292: Udskift drevsoftwaren og anvend mere ensartede versioner af drevsoftwaren.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

300412 Fejl under lagring af en fil (%1, %2)

Parameter:	%1 = Fejlkode 1 %2 = Fejlkode 2
Forklaring:	En datablok, f.eks. en hændelse fra en målefunktion, kunne ikke lagres i filsystemet.
Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontakt det autoriserede personale/service. Sørg for mere plads i filsystemet. For det meste er det nok, at slette 2 NC-programmer eller 4 til 8 kByte for at skaffe plads. Hvis dette ikke er muligt, gøres antallet af filer pr. bibliotek eller filsystem større. Dette kræver - En komplet back-up - Ændring af MD - 18280 \$MM_NUM_FILES_PER_DIR - 18320 \$MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM - 18321 \$MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM - 18350 \$MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM - evt. også fra - 18270 \$MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR - 18310 \$MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM - Power on - Genindlæsning af back-up
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

300423 Måleresultatet kan ikke læses (%1)

Parameter:	%1 = Fejlkode
Forklaring:	Måleresultatet kunne ikke læses: - Fejlkode = 4: Ikke nok plads til måleresultatet - Fejlkode = 16: Måling ikke afsluttet

Reaktion:	Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Gentag målingen. Foretag evt. en ændring af måletiden.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

380001 PROFIBUS/PROFINET: opstarts-fejl, årsag %1 parameter %2 %3 %4.

Parameter:	%1 = Fejlårsag %2 = Parameter 1 %3 = Parameter 2 %4 = Parameter 3
Forklaring:	PROFIBUS/PROFINET masterens opstart er forkert. Oversigt fejlårsag, Par 1, Par 2, Par 3: - 01 = DPM-version, DPM-version, DPA-version, -- - 02 = DPM-opstart time out, DPM akt. status, DPM nom. status, -- - 03 = DPM-opstart tilstand, DPM-akt. status, DPM-nom. status, DPM-fejlkode - 04 = DPM-opstart fejl, DPM-akt. status, DPM-nom. status, DPM-fejlkode - 05 = DPM-PLL-sync-fejl, --, --, -- - 07 = Alarmkø for lang, akt. antal, nom. antal, -- - 08 = Ukendt client, client-ID, --, -- - 09 = Client-version, client-ID, version client, version DPA - 10 = for mange clients, client-nummer, maks. antal clients, -- - 11 = Log.basisadresse anvendt flere gange, bus-nr, slot-nr, log.basisadresse -- - 20 = Slave-/device-adresse anvendt flere gange, slave-/device-adresse, -- - 21 = Slave-/device-adresse ukendt, slave-/device-adresse, -- - 22 = Konfigurationstelegram forkert, slave-/device-adresse, fejlkode, -- - 23 = OMI inkompatibel (data), version-drive, version-CDA, --, -- - 24 = OMI inkompatibel (driver), version-drive, version-CDA, --, -- - 25 = CPI Initialisering mislykkedes, fejlkode, --, --, -- - 26 = DMA ikke aktiv - 27 = reserveret - 28 = reserveret - 29 = reserveret - 1000' position for fejlårsagen = nummer på den pågældende bus - (særligt tilfælde: 5000er fejlårsager tyder på problemer ved NCU-LINK-kommunikationen) Clients er følgende komponenter i styringen, som anvender PROFIBUS/PROFINET: Client-ID = 1: PLC Client-ID = 2: NCK Årsager kan være - SDB har forkert indhold - Dele af systemprogrammet blev beskadiget - Hardware-defekt i NC-komponenter
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning:

Hjælp til 1-11

1. Kontrollér styringsprojektet, kontrollér MD11240 \$MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER, hvis der anvendes en brugerspecifik SDB, så indlæs den igen.
2. Øg overvågningstiden for PLC-opstarten i MD10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
3. Hvis fejlen ikke afhjælpes, så gem dataene og genstart styringen med standardværdierne fra den oprindelige indstilling.
4. Hvis opstarten er forkert, bør brugerdataene indlæses igen én efter én.
5. Opretholdes fejlen stadig, når der startes op med standardværdierne, så boot igen fra PC-card eller udfør en softwareopdatering.
6. Opretholdes fejlen stadig, så udskift hardwaren.

Hjælp til 20-21

1. Kontrollér/korriger adresserne på de tilsluttede slaves/devices.

Hjælp til 22

Beskrivelse af fejlkode betydning, se SINAMICS-alarm 1903

1. Kontrollér SDB

- Kontrollér telegramtype og længde
- Indstil slotpatch med P978

2. Fortolk drevalarmer/-advarsler

Hjælp 23-24

1. Softwaren skal udskiftes

Hjælp til 25

1. Foretag en ændring af telegramtypen
2. Reducer antallet af slots
3. Reducer antallet af slaves/devices
4. Generér SDB igen
5. Softwaren skal udskiftes

Hvis fejlen ikke afhjælpes hermed, så kontakt styringsfabrikanten med angivelse af fejltteksten.

Programfortsættelse:

Sluk - tænd for styringen.

380003

PROFIBUS/PROFINET: Driftsforstyrrelse, årsag %1, parameter %2 %3 %4.

Parameter:

- %1 = Fejlårsag
- %2 = Parameter 1
- %3 = Parameter 2
- %4 = Parameter 3

Forklaring:	Der opstod en driftsfejl under den cykliske drift på PROFIBUS/PROFINET. Oversigt fejlårsag, Par 1, Par 2, Par 3: - 01 = Ukendt alarm, alarmklasse, logisk adresse, -- - 02 = DPM-cyklus time out, DPM akt. status, DPM nom. status, -- - 03 = DPM-cyklus tilstand, DPM-akt. status, DPM-nom. status, DPM-fejlkode - 04 = DPM-cyklus fejl, DPM-akt. status, DPM-nom. status, DPM-fejlkode - 05 = Ikke reg. client, client-nummer, maks. antal client - 06 = Synkroniseringsfejl, antal sync. brud, --, -- - 07 = Timeour spinlock, PLC-spinlock, NCK-spinlock, -- - 1000' position for fejlårsagen = nummer på den pågældende bus - (særligt tilfælde: 5000er fejlårsager tyder på problemer ved NCU-LINK-kommunikationen) Alarmklasse: (sam. med alarm 380 060) Årsager er principielt: - Ved fejlårsag 01: Fejl i dataoverførslen til PROFIBUS/PROFINET - Ved fejlårsager 02, 03, 04: SDB har et forkert indhold - Ved fejlårsag 02, 03, 04, 05, 07: Dele af systemprogrammet blev beskadiget - Ved fejlårsag 06: PCI bustakten afviger fra den forventede rate, derved er synkronisering ikke mulig. PCI bustakt skal indtastes korrekt. Fejlen kan også opstå i forbindelse med hardwareproblem på et MCI-modul.
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Ved fejlårsag 01: - Kontroller de elektriske og fejltekniske forskrifter for PROFIBUS/PROFINET, undersøg kabeludlægningen - Kontroller impedansmodstandene i PROFIBUS-stikket (position ON eller position OFF foreskrevet ved ledningsenderne) - Kontroller slave/device - Ved fejlårsager 02, 03, 04: - Kontroller SDB - Ved fejlårsag 02, 03, 04, 05, 07: - Gå frem som for fejlårsagen for alarm 380 001 - Ved fejlårsag 06: - PCI bustakten skal indtastes korrekt. Afhjælpes fejlen ikke heraf, kontakt da styringsfabrikanten med fejlteksten.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med RESET-tasten. Genstart hovedprogrammet.

380005	PROFIBUS/PROFINET: bus %3 adgangskonflikt, type %1, tæller %2
Parameter:	%1 = Konflikttype %2 = Fortløbende nummer inden for en konfliktfølge %3 = Nummeret på den pågældende bus
Forklaring:	I den cykliske drift opstod der en adgangskonflikt på PROFIBUS/PROFINET: Det blev i NCK forsøgt, at skrive data på bussen eller læse fra bussen, mens en cyklisk dataoverførsel var aktiv. Dette kan medføre inkonsistente data. Type 1: På bussen er den cykliske overførsel endnu ikke afsluttet, når NCK vil læse data. Type 2: NCK er endnu ikke færdig med skrivningen af dens data, da den cykliske overførsel genstarter. Tælleren %2 indeholder et fortløbende nummer og starter ved 1. Der afgives maksimalt 10 alarmer efter hinanden. Opstår der ingen konflikt i en DP-cyklus, nulstilles tælleren og der afgives så igen nye alarmer ved næste konflikt.
Reaktion:	Alarmvisning.

Afhjælpning:	- Kontroller timingforholdet igen, indstil især MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME og MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY korrekt: - Ved type 1 skal MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY være større, - Ved type 2 skal MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY være mindre. - Kan der ikke opnås en drift uden alarmer med indstillingen af MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY, skal MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME forhøjes. - Afhjælpes fejlen ikke heraf, kontakt da styringsfabrikanten med fejltekst.
Programfortsættelse:	Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

380020	PROFIBUS/PROFINET: Bus %3 SDB %4 fejl %1 kilde %2
Parameter:	%1 = Fejl %2 = SDB-kilde %3 = Busnummer %4 = SDB-nummer
Forklaring:	SDB til PROFIBUS/PROFINET-projektering forkert. Fejlårsag: - 01 = SDB findes ikke i kilden. - 02 = SDB fra kilde er for stor. - 03 = SDB fra kilde kan ikke aktiveres. - 04 = Kilden er tom. - 05 = Kilden findes ikke. SDB-kilde: - 99 = Passivt filesystem: _N_SDB_DIR - 100 = CF-kort: /siemens/sinumerik/sdb/... - 101 = CF-kort: /addon/sinumerik/sdb/... - 102 = CF-kort: /oem/sinumerik/sdb/... - 103 = CF-kort: /user/sinumerik/sdb/... Reaktionen: PROFIBUS/PROFINET er inaktiv eller arbejder med default-SDB.
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	- Kontroller indstillingen af MD11240 \$MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER. - Ved kilde=100: Kontroller biblioteket _N_SDB_DIR i det passive filesystem. - Ved kilde=103-106: Kontroller bibliotekerne på CF-kortet
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

380022	PROFIBUS/PROFINET: konfiguration af DP master bus %1 blev ændret
Parameter:	%1 = Nummeret på den pågældende bus
Forklaring:	Under den igangværende drift blev PROFIBUS-projekteringen ændret i DP-master, f.eks. med en download af en ny hardwarekonfiguration med Step7. Da taktdataer evt. også er ændrede, kan driften ikke fortsættes, der kræves en varmstart. Er masterfunktionen inden for PLC (som ved 840Di), stoppes PLC til download og derved udløses en alarm 2000 (reaktion PLC).
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	NCK genstart Afhjælpes fejlen ikke heraf, kontakt da styringsfabrikanten med fejltekst.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

380040 PROFIBUS/PROFINET: bus %3, konfiguration fejl %1, parameter %2

Parameter: %1 = Fejlårsag

%2 = Parameter

%3 = Nummeret på den pågældende bus

Forklaring: PROFIBUS/PROFINET blev i SDB ikke oprettet iht. projekteringsforskriften for den anvendte NC.

Oversigt fejlårsag, par 1:

- 01 = SDB indeholder slave/device uden diagnose-slot, slave-/device-adresse
- 02 = SDB indeholder for mange slotposter, identifikator
- 03 = SDB indeholder ingen ækvidistancedata, uden funktion
- 04 = PNIO: SDB indeholder forskellige Tdp (også TDC) på en device
- 05 = PNIO: SDB indeholder forskellige Tmapc (også CACF) på en device
- 06 = PNIO: SDB indeholder forskellige TI på en device
- 07 = PNIO: SDB indeholder forskellige TO på en device
- 08 = PNIO: SDB indeholder for høje devicenumre (med en værdi større end 126)
- 09 = SDB-indhold overføres segmenteret (for mange slots/frames)
- 10 = Lagerplads til det segmenterede SDB-indhold for ringe (for mange slots/frames)
- 11 = Projekteret telegram i SDB er for kort til det valgte telegram iht. \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE
- 20 = SDB indeholder for mange slaves/devices, antal.
- 21 = SDB mangler eller indeholder ugyldige data, ErrorCode.
- 22 = SDB konfigurationsdata forkerte, slave-/device-adresse, Errorcode
- 23 = reserveret
- 24 = reserveret
- 25 = reserveret
- 26 = reserveret
- 27 = reserveret
- 28 = reserveret
- 29 = reserveret

Reaktion: Kanalen er ikke driftsklar.
NC-startspærring i denne kanal.
Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller, om den tilhørende SDB:

- har en diagnose-slot for hver slave/device og
- kun indeholder applikationsrelevante slave-/device-poster.

Der er mulighed for at optage en for stor mængde slaves/devices i SDB, som er delvist relevante for produktets forskellige endelige former. Dette medfører dog en overbelastning i NC mht. lager- og løbetidsbehov og bør derfor undgås I tilfælde af denne alarm kræves der en reduktion i SDB.

Kontroller ved fejlkoden 03, om ækvidistancen er aktiveret i SDB (f.eks. med Step7 HW-konfig).

Ved fejlårsagen 10 skal antallet af slaves eller slots reduceres på den pågældende bus (f.eks. med step7, HW-konfig).

Opstår alarmer stadig, kontakt da styringsfabrikanten med fejltekst

Ved fejlårsag 11 skal der vælges et tilstrækkeligt stort telegram via step7 HW-konfig eller der skal vælges et mindre telegram ved \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

380050 PROFIBUS/PROFINET: Multi-tildeling af indgange på adresse %1

Parameter: %1 = Logisk adresse

Forklaring: Indgangsdataenes tilordning i det logiske adresserum er tildelt flere gange. Logisk adresse: Basisadressen for adresseområdet, der er fastlagt flere gange.

Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller adresserumopdelingen som følger: Kontroller for multitildeling i de følgende maskinparameter: - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = største aksenindex i styringen - MD12970 \$MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 \$MN_PLC_DIG_IN_NUM : PLC-adresseområde for de digitale indgange - MD12978 \$MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 \$MN_PLC_ANA_IN_NUM : PLC-adresseområde for de analoge indgange Er der ingen konsistens i denne parametring, skal disse MD sammenlignes med konfigurationen i SDB (Step7-projekt). Kontroller her især, om de enkelte slots områder ikke overlapper hinanden pga. de projekterede længder. Når årsagen til fejlen er fundet, skal MD og/eller SDB ændres.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

380051	PROFIBUS/PROFINET: Multi-tildeling af udgange på adresse %1
Parameter:	%1 = Logisk adresse
Forklaring:	Indgangsdataenes tilordning i det logiske adresserum er tildelt flere gange. Logisk adresse: Basisadressen for adresseområdet, der er fastlagt flere gange.
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller adresserumopdelingen som følger: Kontroller for multitildeling i de følgende maskinparameter: - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = største aksenindex i styringen - MD12974 \$MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 \$MN_PLC_DIG_OUT_NUM: PLC-adresseområde for de digitale udgange - MD12982 \$MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 \$MN_PLC_ANA_OUT_NUM : PLC-adresseområde for de analoge udgange Er der ingen konsistens i denne parametring, skal disse MD sammenlignes med konfigurationen i SDB (Step7-projekt). Kontroller her især, om de enkelte slots områder ikke overlapper hinanden pga. de projekterede længder. Når årsagen til fejlen er fundet, skal MD og/eller SDB ændres.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

380070	PROFIBUS/PROFINET: Ingen indgangs-slot for basisadresse %1 (længde %2)
Parameter:	%1 = Logisk basisadresse for det forespurgte område %2 = Områdets længde i byte
Forklaring:	Der blev fastlagt en forkert logisk basisadresse for en digital eller analog indgang. Enten eksisterer der ingen konfigureret slot til denne basisadresse eller det forespurgte område rager ud over slottens ende. Ved længde=1 drejer det sig om en digital indgang. Ved længde=2 drejer det sig om en analog indgang.
Reaktion:	Kanalen er ikke driftsklar. NC-startspærring i denne kanal. Interfacesignaler programmeres. Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast korrekte basisadresser i maskinparametrene:
 - Ved længde=1: Korriger maskinparameter MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN
 - Ved længde=2: Korriger maskinparameter MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN
 - NCK genstart

Afhjælpes fejlen ikke heraf, kontakt da styringsfabrikanten med fejltekst.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

380071 PROFIBUS/PROFINET: Ingen udgangs-slot for basisadresse %1 (længde %2)

Parameter: %1 = Logisk basisadresse for det forespurgte område
 %2 = Områdets længde i byte

Forklaring: Der blev fastlagt en forkert logisk basisadresse for en digital eller analog udgang. Enten eksisterer der ingen konfigureret slot til denne basisadresse eller det forepurgte område rager ud over slottens ende.

Ved længde=1 drejer det sig om en digital udgang.

Ved længde=2 drejer det sig om en analog udgang.

Reaktion: Kanalen er ikke driftsklar.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Indtast korrekte basisadresser i maskinparametrene:
 - Ved længde=1: Korriger maskinparameter MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
 - Ved længde=2: Korriger maskinparameter MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
 - NCK genstart

Afhjælpes fejlen ikke heraf, kontakt da styringsfabrikanten med fejltekst.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

380072 PROFIBUS/PROFINET: Udgangs-slot basisadresse %1 (størrelse %2) ikke tilladt

Parameter: %1 = Logisk basisadresse for det forespurgte område
 %2 = Områdets længde i byte

Forklaring: Der blev fastlagt en forkert logisk basisadresse for en digital eller analog udgang, området ligger i PLC-adgangsområdet (PAA, basisadresser < 256).

Ved længde=1 drejer det sig om en digital udgang.

Ved længde=2 drejer det sig om en analog udgang.

Reaktion: Kanalen er ikke driftsklar.
 NC-startspærring i denne kanal.
 Interfacesignaler programmeres.
 Alarmvisning.

Afhjælpning: Anvend kun adresser til udgangslots uden for PLC-procesgengivelse (f.eks. >= 256).

Indtast korrekte basisadresser i maskinparametrene:

- Ved længde=1: Korriger maskinparameter MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT

- Ved længde=2: Korriger maskinparameter MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT

- NCK genstart

Afhjælpes fejlen ikke heraf, kontakt da styringsfabrikanten med fejltekst.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

380075 PROFIBUS/PROFINET: Svigt DP-periferi bus %2 slave/device %1 logisk basisadresse %3

Parameter: %1 = Slave-/device-adresse
 %2 = Nummeret på den pågældende bus
 %3 = PROFINET: log. basisadresse med input-IOPS=BAD

Forklaring:	Svigt i en PROFIBUS/PROFINET-slot, som anvendes af NCK til digitale eller analoge I/O. PROFINET: Input IOPS=BAD blev meldt til en logisk basisadresse
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Kontroller om slave/device drives korrekt (alles slaves/devices skal være optaget i bussen, grøn LED).
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

380076 PROFIBUS/PROFINET: DO1-telegram mangler: Bus %2 slave/device %1

Parameter:	%1 = Slave-/device-adresse %2 = Nummeret på den pågældende bus
Forklaring:	Henvielse til idrifttageren: PROFIBUS-slave/PROFINET-device anvendt som NCK-drev har ingen gyldig DO1-telegramtilordning (se MD 13120 \$MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS med Step7-projektering). Den nærværende alarm henviser bl.a. til, at alarm-klokkeslætsynkroniseringen mellem styringen og denne slave/device ikke fungerer.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Indtast en gyldig værdi i MD13120 \$MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

380077 PROFIBUS/PROFINET: For mange DO'er: Mindst %2, maksimalt %3 i DO-gruppen %1

Parameter:	%1 = DO-gruppe %2 = Aktuelt antal DOs %3 = Maksimalt tilladt antal DOs
Forklaring:	Henvielse til idriftsætteren: Antallet af ensartede DO'er ("drive objects"-gruppe) ved alle busser (projekteret og tilsluttet) overskrider de fastlagte grænseværdier. De ydelser, der er forbundet med disse DO'er, (f.eks. tidssynkronisering, alarmvisning, HMI-diagnose, HMI-data arkivering) kan ikke længere garanteres for alle DO'er i denne gruppe. Der skelnes mellem følgende DO-grupper (jf. parameter %1): 0 = Apparat (CU, DO1) 1 = Kommunikation (CU-LINK) 2 = Drev (SERVO, VECTOR) 3 = Fødning (ALM osv.) 4 = Terminal-Block (TB) 5 = Terminal-Module (TM)
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Reducer antallet af apparater (som indeholder DOs) på bussen. Anvend stærkere styringsvarianter (som understøtter flere DOs)
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

380500 PROFIBUS/PROFINET: Forstyrrelse motor %1, kode %2, værdi %3, tid %4

Parameter:	%1 = Akse %2 = Drevets fejlkode (P947/I945)/P824) %3 = Drevets fejlværdi (P949/P826) %4 = Drevets fejltid (P948/P825)
Forklaring:	Indholdet af fejllageret for det tilordnede drev.
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Fejlkoder/fejlværdier, se drevdokumentationen
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

380501 PROFIBUS/PROFINET: Fejl bus, slave/device, DO-ID %1 kode %2, værdi %3, tid %4

Parameter: %1 = 8Bit busnummer 8Bit slave-/device-nummer 16Bit DO-Id
%2 = Drevets fejlkode (P947)
%3 = Drevets fejlværdi (P949)
%4 = Drevets fejltid (P948)

Forklaring: Indholdet af fejllageret for den tilordnede slave/device.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Fejlkoder/fejlværdier, se drevdokumentationen

Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmeren. Der kræves ingen yderligere betjening.

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1, slave/device %2, konfiguration ændret

Parameter: %1 = Busnummer
%2 = Slave-/device-adresse

Forklaring: Buskonfigurationen er ændret.
Årsager:
- Indkøring
- Ny slave/device registreret på bussen

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: For at kunne drive bussen med den nye konfiguration, skal der udføres en varmstart.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

380503 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 konfiguration ændret

Parameter: %1 = Busnummer

Forklaring: Der blev klargjort en ny SDB med ændret konfiguration.
De nye indstillinger aktiveres først efter næste busopstart.

Reaktion: Interfacesignaler programmeres.
Alarmvisning.

Afhjælpning: For at kunne drive bussen med den nye konfiguration, skal der udføres en varmstart.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

PLC-alarmer

400000 PLC STOP %1

Forklaring:	PLC er ikke i en cyklisk drift. Maskinen kan ikke køres. %1: 1 Ready (brugerprogrammet blev ikke startet) 2 Break (brugerprogrammet blev afbrudt) 3 Error (en anden PLC-alarm med PLC-stop er aktiv)
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Afhjælp anden PLC-alarm; Fastlæg PLC-stop fra startup-menuen eller test brugerprogram.
Programfortsættelse:	Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

400001 Systemfejl %2

Forklaring:	%1: Typenummer Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med den overordnede fejlttekst oplyser om årsagen til fejlen samt fejlstedet.
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Send denne fejl med fejltteksten til Siemens.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

400002 Systemfejl %1

Forklaring:	%1: Typenummer Med denne alarm vises interne fejltilstande, som sammen med det overordnede fejlnummer giver informationer om årsagen til fejlen og fejlstedet.
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Send denne fejl med typenummeret til Siemens.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

400003 Systemfejl, forbindelsesfejl til MCP

Forklaring:	Der meldes en kommunikationsfejl til MCP med denne alarm.
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Kontroller MCP-forbindelsen.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

400004 **Kodefejl: %2 netværk %1**

Forklaring: %1 : Netværknummer
 %2 : Intern fejlkode, modultype
 Brugerprogrammet indeholder en operation, som ikke understøttes af styringen.
 Type 1: Forkert operand
 Type 2: Forkert operation
 Type 3: Timer allerede anvendt (TON eller TONR)
 Type 4: Brugerprogram for stort - lageroverløb
 Type 5: For mange interne springmærker
 Type 6: For mange globale springmærker
 Type 7: For mange SBR
 Type 8: Linkfejl, ikke løste referencer

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Foretag en ændring af brugerprogrammet og genindlæs det.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400005 **Fastlæg PLC-stop fra startup-menuen**

Forklaring: Brugerprogrammet bearbejdes ikke

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Sluk/tænd for styringen

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400006 **Tab af remanente PLC-data**

Forklaring: Følgende årsager er mulige:
 Betjening (f.eks. totalsletning af PLC, opstart med defaultværdier)
 Betjening opstart med sikrede data, uden at gemme data forinden
 Støttetid overskredet

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Opdater de nødvendige data.

Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

400007 **Operand fejl: %3 %2 netværk %1**

Forklaring: %1 : Netværknummer
 %2 : Modultype modulnummer.
 %3 : Variabeladresse

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Den viste variabel skal kontrolleres for misligholdelse af adresseområdet, ugyldig datatype samt alignmentfejl i brugerprogrammet.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400008 **Programming tool - version er ikke kompatibel %1 %2**

Forklaring: %1 : Programming Tool - version
 Denne version er ikke kompatibel med styringens produkttrin.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Oversæt brugerprogrammet med den tilhørende programming tool version og indlæs så i styringen.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400009 Computertidoverløb på PLC-niveau: %2 netværk %1

Forklaring: %1 : Netværknummer
%2 : Modultype
Kontroller brugerprogrammet for det pågældende viste netværk.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Foretag en ændring af brugerprogrammet.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400010 Aritmetikfejl i brugerprogram: Type %2 netværk %1

Forklaring: Kontroller brugerprogrammet for det pågældende netværk.
%1 Netværknummer, modullabel
%2 = 1: Division med nul ved fastkommaaritmetik
2: Flydende kommaaritmetik

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Foretag en ændring af brugerprogrammet.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400011 Tilladt antal underprogramniveauer overskredet: %2 netværk %1

Forklaring: %1 : Netværknummer
%2 : Modullabel
Kontroller brugerprogrammet i det pågældende netværk.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Foretag en ændring af brugerprogrammet.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400012 Fejl under en indirekte adressering: %2, netværk %1

Forklaring: %1 : Netværknummer
%2 : Modullabel
Kontroller brugerprogrammet i det pågældende netværk.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Foretag en ændring af brugerprogrammet.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400013 PLC-brugerprogram er forkert

Forklaring: PLC-brugerprogrammet i styringen er defekt eller findes ikke.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Indlæs PLC-brugerprogrammet igen.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400014 PROFINET-IO opstart fejl type: %1

Forklaring: %1: 1 PROFINET-IO ikke opstartet
 2 Software-version NC - PLC inkompatibel
 3 Antal slots pr. funktion overskredet
 4 PROFINET-IO-server ikke klar

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Type 1: Kontroller Profinet-hardwaren eller MD 12986, MD 11240 og MD 11241
 Type 2 til 3: Meld fejlen til Siemens
 Type 4: Kontroller eller udskift 828D - PCU-hardwaren eller kontroller MD 11240 og MD 11241

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400015 PROFINET-IO I/O defekt: log. adr. %1 bus/station: %2

Forklaring: PLC-brugerprogrammet anvender periferiadresser, som ikke findes.
 %1 logisk I/O-adresse
 %2 Busnummer/stationsnummer
 Fejlårsager:
 Busperiferi har ingen spænding
 Busadressen er forkert indstillet
 Busforbindelsen er defekt
 Profinet-hardware defekt

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Afhjælp fejlen ved hjælp af den viste fejlårsag

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400017 PLC VTS: Manglende tabel i DB9900

Forklaring: PLC-VTS finder ikke én af tabellerne 9900, 9901 eller 9902.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Opret de/den manglende tabeller/tabel.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400018 PLC VTS: Spindel eller isætningssted ugyldig

Forklaring: PLC-VTS kender ikke det anførte spindel- eller isætningsstednummer.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Angiv et korrekt nummer.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400019 PLC-vedligeholdelsesplan: Fejl i DB 9903 eller 9904

Forklaring: PLC-vedligeholdelsesplan: DB 9903 og 9904 skal være tilstede og lige lange.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: Opret modulet/modulerne korrekt.

Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400020 PLC-vedligeholdelsesjob %1: Initialdata er ikke plausible

Forklaring: Fastlæg initialdataene igen iht. dokumentationen.
 Fejlårsager:
 For mange alarmer for intervallængden
 Tidspunktet for første alarm for sent
 Tidspunktet for første alarm højere end interval

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Angiv korrekte initialdata iht. dokumentationen.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

400021 Vent indtil I/O-adgangen er mulig

Forklaring: I/O-adgang er ikke mulig p.t.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning:

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

400022 PLC-funktion: %2 er ikke tilladt.

Forklaring: PLC-funktion: %2
 Den anførte PLC-funktion understøttes ikke.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Den anførte PLC-funktion må ikke anvendes.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

400023 Aritmetik-problem i BP (REAL-operation) OB/SBR/INT %1 netværk %2

Forklaring: Der opstod problemer ved PLC-BP-opstarten med REAL-operander.
 %1 Modul-nr.
 %2 Netværk-nr.

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Kontroller de anvendte variabler for gyldige værdier.

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

400024 Dynamisk styret hukommelse brugt op, område %1

Forklaring: Hukommelsesoverløb i området ved hukommelsesområdekoden
 %1 = 1xx: dynamisk RAM, xx henviser til RAM-klasse
 %1 = 2: MMF (brugerprojekt)
 %1 = 3: bufferet RAM
 %1 = 4: BP-RAM

Reaktion: Alarmvisning.

Afhjælpning: Ved %1 = 1xx: Intern fejl pga. for mange eksterne kommunikationsforespørgsler
 Ved %1 > 1: Brugerprojekt er for stort eller der er for mange operationer

Programfortsættelse: Slet alarmer med slettetasten eller NC-START.

400025 PLC-Ctrl-Energy: Fejl i DB 9906

Forklaring: PLC-Ctrl-Energy: DB 9906 blev slettet.

Reaktion: PLC STOP

Afhjælpning: DB 9906 i programmingtool-library skal integreres i projektet.
Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400026 Alarm PLC cyklustid, cyklustid %1

Forklaring: PLC cyklustiden har overskredet alarmtærsklen
 %1 = xxxx: Den foregående PLC-cyklus' tid i µs
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Brugerprojekt næsten for stort eller der er for mange operationer eller for mange løkker
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

400027 Fejl PLC-cyklustid, cyklustid %1

Forklaring: PLC-cyklustiden har overskredet den maksimale værdi
 %1 = xxxx: Den foregående PLC-cyklus' tid i µs
Reaktion: PLC STOP
Afhjælpning: Brugerprojekt for stort, eller der er for mange operationer eller for mange løkker
Programfortsættelse: Sluk - tænd for styringen.

400028 Optionen 32000 LadderSteps forudsætter en hardware PPU2xx.3 eller nyere

Forklaring: PLC-Option 32000 LadderSteps kan ikke udføres på denne hardware
 Optionen skal nulstilles
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: PLC-optionen kan ikke implementeres i denne produktvariant
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

400029 Kode advarsel %2 i netværket %1

Forklaring: For mange forgreninger i netværket
 %1 : Netværknummer
 %2 : Fejlkode 13, modultype
Reaktion: Alarmvisning.
Afhjælpning: Netværket er for kraftigt forgrenet; fordel logikken bedre på flere netværk
Programfortsættelse: Alarmvisningen forsvinder samtidig med årsagen til alarmen. Der kræves ingen yderligere betjening.

400030 Systemfejl, USB-maskinbetjeningspanel ikke egnet

Forklaring: Tilsluttet USB-maskinbetjeningspanel er ikke egnet til denne CNC.
Reaktion: PLC STOP
Afhjælpning: Udskift USB-MCP
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

400031 Systemfejl, projektet er ikke kompatibelt med NCK

Forklaring: Dette projekt er ikke frigivet til denne maskine.
Reaktion: PLC STOP
Afhjælpning: Indlæs originalt projekt.
Programfortsættelse: Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.

400032	Systemfejl, projektet kan ikke køre på denne PLC-version
Forklaring:	Projektet indeholder anvisninger, som ikke vides i denne PLC-version.
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Indlæs originalt projekt.
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
400033	Tilladt antal kommandoer overskredet: %2 netværk %1
Forklaring:	Tilladt antal kommandoer overskredet %1 : Netværknummer %2 : Aktuelt antal kommandoer, modul
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Brugerprojektet indeholder for mange kommandoer, forkert brugerprojektet eller aktiver option antal kommandoer
Programfortsættelse:	Slet alarmen med slettetasten eller NC-START.
400034	Alarm %1 fungerer ikke. Datamodul DB9913 (ALARM_INI) findes ikke.
Forklaring:	Datablokken DB9913 med projektering af alarmreaktion, slettekriterium og kanaltildordning er ikke indeholdt i brugerprojektet. %1 : Alarmnummer for den aktiverede alarm
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Det specielle datamodul DB9913 fra "bibliotekerne" skal kopieres til projektet i PLC Programming Tool. Alarmreaktion, slettekriterium og kanaltildordning skal fastlægges tilsvarende. Projektet skal indlæses i PLC.
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
400035	Aktivering af fødnings via PLC-datamodul, planlægningsfejl type %1
Forklaring:	Fødningen kan ikke aktiveres pga. en planlægningsfejl. Type 1: Datamodul DB9914 findes ikke i applikationsprojektet Type 2: Indstillingerne i ALM-maskindata passer ikke til SDB-planlægningen
Reaktion:	Alarmvisning.
Afhjælpning:	Type 1: Indføj datamodul DB 9914 i applikationsprojektet Type 2: Kontroller ALM-maskindata og SDB-planlægning
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.
400036	USB-BP adgangskonflikt i I/O-image: log adr. %1 bus/station/type: %2
Forklaring:	Lagerområdet, der skal bruges til USB-BP, bruges allerede af et andet apparat. %1 logisk I/O-adresse %2 Busnummer/stationsnummer/type Type 0: Adressekonflikt ved indgangene. Type 1: Adressekonflikt ved udgangene. Årsager til fejlen: Forkert konfiguration af periferi i MD12986 fejlagtig "frigivelse I/O-adressering for USB-BP" aktiveret (MD19720, bit_1) Forkert konfiguration af periferi i MD12950 (USB-BP-adresse)
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Kontrol af maskinparameter indstillinger MD12950, MD12951, MD12952, MD12986, MD12987, MD19720.1
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

400037 USB-BP - ugyldig konfiguration i MD19720

Forklaring:	Der er aktiveret indstillinger i den anførte maskinparameter (MD19720), som udelukker hinanden. Årsager til fejl: Bit_1 og Bit_0 programmeret samtidigt. Når der bruges en USB-BP, må der kun programmeres en af de to bits. (er der ikke konfigureret en USB-BP, analyseres Bit_1 ikke)
Reaktion:	PLC STOP
Afhjælpning:	Korriger indstilling i maskinparameter (MD19720) eller fjern USB-BP fra konfigurationen (MD12950)
Programfortsættelse:	Sluk - tænd for styringen.

Systemreaktioner

9.1 Systemreaktioner ved SINUMERIK-alarmer

Reaktion	Virkning
Justeringsfaktor med reorganisering	Blokklargøringen har registreret en fejl, som kan korrigeres med en ændring i programmet. Reorganisering udføres efter en ændring i programmet.
Justeringsfaktor	Blokklargøringen har registreret en fejl, som kan korrigeres med en ændring i programmet.
NC stiller om til sporingsdrift	Akser spores.
Interpreterstop	Programmets bearbejdning afbrydes, når alle konfigurerede blokke (IPO-buffer) blev bearbejdet.
Lokal alarmreaktion	Der udgives en lokal alarmreaktion. Egne aktioner kan udføres i programkoden, som kontrolleres med denne reaktion. For eksempel afbrydes blokkæden i fremløbet, hvis der udgives en Compile Cycle-alarm med denne reaktion.
Ingen alarmreaktion	Der er ingen alarmreaktion.
NC ikke klar til drift	NC-ready ikke konfigureret: Aktiv, hurtig opbremsning (dvs. med maksimal bremsestrøm) af alle drev. Sletning af regulatorfrigivelsen for alle NC-akser. Udkobling af relækontakten NC-ready.
BAG ikke klar til drift	BAG-ready ikke konfigureret: Der sker en aktiv, hurtig opbremsning (dvs. med maksimal bremsestrøm) af drevene i denne BAG. Regulatorfrigivelsen for de pågældende NC-akser slettes.
Kanalen er ikke klar til drift	Kanal-ready ikke konfigureret: Der sker en aktiv, hurtig opbremsning (dvs. med maksimal bremsestrøm) af drevene for denne kanal. Regulatorfrigivelsen for de pågældende NC-akser slettes.
NC-startspærre i denne kanal	Der kan ikke startes et program i denne kanal.
Referencer akserne i denne kanal på ny	Akserne i denne kanal skal referenceres på ny.
Interfacesignaler konfigureres	En VDI-interfacesignal alarm konfigureres.
Alarmvisning	Alarmen vises på brugerfladen.
NC-stop ved alarm	Alle kanalakser standses af et rampestop.
NC-stop ved alarm ved blokslut	NC standser, når blokkens ende er nået.
Alarmreaktion under automatisk drift	Alarmen vises kun, hvis bit 0 i maskinparameteren MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK er konfigureret. Reaktionen konfigureres, hvis en alarm kun vises under en automatisk drift, uden at operatøren udfører en manuel betjening.
Meldingsdisplay	Alarmen vises, hvis bit 1 i maskinparameteren MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK er konfigureret. Meldingsdisplayet bruges til advarsler, som normalt undertrykkes.

Reaktion	Virkning
BAG ikke klar til drift påvirker også enkeltakserne	NC-ready deaktiveres i alle BAGs. Dermed svarer reaktionen til en "NC ikke klar til drift" med den følgende forskel: "NC-ready" deaktiveres ikke, og det pågældende VDI-bit, f.eks. ved mek. nødstop, konfigureres ikke.
Alle kanalspecifikke alarmreaktioner forsinkes ved alarm, alarmdisplay	Alle reaktioner opfanges kanalspecifikt af de kommende alarmer og er derfor ikke aktive. Alarmerne vises på brugerfladen. Reaktionerne fra BAG og NC sendes videre. De forsinkede alarmreaktioner aktiveres, hvis reaktionen slettes af en aktiveret NC-intern kode eller af en konfigureret alarmreaktion "Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves".
Alle alarmreaktioner forsinkes ved en alarm med en IPO-cyklus	Alle alarmreaktioner forsinkes med en cyklus, hvis der afgives en alarm. Denne funktion skal bruges i forbindelse med en ESR-udvikling.
Alarmreaktionsforsinkelsen ophæves	Tilstanden for "alle kanalspecifikke alarmreaktioner forsinkes ved alarm, alarmdisplay" ophæves.
NC-startspærre i denne kanal, ASUP-starter er evt. tilladt	Der kan ikke startes et program i denne kanal. ASUPs er evt. tilladte.

9.2 Alarmernes slettekriterier

Slettekriterier	Virkning
Slet alarmen med slet-tasten eller med NC-start.	Alarmen slettes ved at trykke på tasten <ALARM CANCEL> i en vilkårlig kanal. Alarmen kan også slettes ved at trykke på tasten <CYCLE START> eller <RESET>.
Alarmdisplayet forsvinder med årsagen til alarmen. Der kræves ingen anden betjening.	Automatisk slettende alarm. Alarmen slettes ikke af en betjening, men eksplicit med en aktiveret NC-intern kode.
Alarmen slettes med NC-start eller RESET-tasten, og programmet fortsættes.	Alarmen slettes i kanalen ved at trykke på tasten <CYCLE START>, i hvilken alarmen er opstået. Alarmen kan også slettes ved at trykke på tasten <RESET>.
Slå styringen FRA - TIL.	Alarmen slettes ved at slå styringen fra og til.
Alarmen slettes med RESET-tasten. Genstart delprogrammet.	Alarmen slettes i kanalen ved at trykke på tasten <RESET>, i hvilken alarmen er opstået. Derefter genstartes delprogrammet.
Denne BAG-alarm slettes i alle kanaler med RESET-tasten. Genstart delprogrammet.	Alarmen slettes i kanalerne ved at trykke på tasten <RESET>, i den kanal BAG-alarmen er opstået. Derefter genstartes delprogrammet.
Alarmen slettes med RESET-tasten i alle kanaler. Genstart delprogrammet.	Alarmen slettes ved at trykke på tasten <RESET> i kanalerne. Derefter genstartes delprogrammet.

9.3 Systemreaktioner ved SINAMICS-alarmer

Reaktion på forstyrrelsen

Nedenfor beskrives de aktive forstyrrelsesreaktioner og deres betydning:

Betegnelse	INGEN
Reaktion	Ingen
Beskrivelse	Ingen reaktion, når forstyrrelsen opstår.

Betegnelse	FRA1
Reaktion	Opbremsning ved rampe-op/rampe-ned-generatoren og derefter impulsspærring.
Beskrivelse	Hastighedsregulering (p1300 = 20, 21) - Drevet bremses op med en øjeblikkelig udførelse af $n_{nom} = 0$ ved rampe-op/rampe-ned-generatoren (p1121). - Når stilstanden fastslås, lukkes en eventuel parametret motorholdebremse (p1215). Når lukketiden (p1217) er udløbet, slettes impulserne. Stilstanden fastslås, når hastighedens aktuelle værdi underskrider sin tærskel (p1226) eller når den startede overvågningstid (p1227) for hastighedens nominelle værdi $\leq$ sin tærskel (p1226) er udløbet. Momentstyring (p1300 = 23) - Ved en momentstyring gælder: Reaktion som ved FRA2. - Ved omstilling til momentstyring via p1501 gælder: Der er ingen separat bremsereaktion. Underskrider hastighedens aktuelle værdi sin tærskel (p1226), eller er tidstrinet (p1227) afsluttet, lukkes en eventuelt parametret motorholdebremse. Når lukketiden (p1217) er udløbet, slettes impulserne.

Betegnelse	FRA1_FORsinket
Reaktion	Som FRA1, men forsinket.
Beskrivelse	Forstyrrelser med disse forstyrrelsesreaktioner aktiveres først efter udløbet af en forsinkelsestid i p3136. Den resterende tid til FRA1 vises i r3137.

Betegnelse	FRA2
Reaktion	Intern/ekstern impulsspærring
Beskrivelse	Hastighedsregulering og momentstyring - Øjeblikkelig impulsletning, drevet "spinner". - En eventuel motorholdebremse aktiveres med det samme. - Spærringen aktiveres.

Betegnelse	FRA3
Reaktion	Opbremsning ved FRA3-rampe-ned-generatoren og derefter impulsspærring
Beskrivelse	Hastighedsregulering (p1300 = 20, 21) - Drevet bremses op med en øjeblikkelig udførelse af n_nom = 0 ved FRA3-rampe-ned-generatoren (p1135). - Når stilstanden fastslås, lukkes en eventuel parametret motorholdebremse. Til sidst i lukketiden (p1217), slettes impulserne. Stilstanden fastslås, når hastighedens aktuelle værdi underskrider sin tærskel (p1226) eller når den startede overvågningstid (p1227) for hastighedens nominelle værdi $\leq$ sin tærskel (p1226) er udløbet. - Spærringen aktiveres. Momentstyring (p1300 = 23) - Omstilling til hastighedsstyret drift og andre reaktioner som beskrevet under hastighedsstyret drift.

Betegnelse	STOP2
Reaktion	n_nom = 0
Beskrivelse	- Drevet bremses op med en øjeblikkelig udførelse af n_nom = 0 ved FRA3-rampe-ned-generatoren (p1135). - Drevet forbliver i hastighedsstyring.

Betegnelse	IASC/DCBRK
Reaktion	-
Beskrivelse	- For en synkronmotor gælder: Opstår en forstyrrelse med denne forstyrrelsesreaktion, udløses en intern ankerkortslutning. Betingelserne for p1231 = 4 skal overholdes. - For en asynkronmotor gælder: Opstår en forstyrrelse med denne forstyrrelsesreaktion, udløses en jævnstrømsopbremsning. Jævnstrømsopbremsningen skal være sat i drift (p1232, p1233, p1234).

Betegnelse	ENCODER
Reaktion	Intern/ekstern impulsspærring (p0491)
Beskrivelse	Forstyrrelsesreaktionen ENCODER afhænger af indstillingen i p0491. Fabriksindstilling: p0491 = 0 → encoderfejl medfører FRA2 OBS: Ved ændring af p0491 skal man altid være opmærksom på informationerne i beskrivelsen af denne parameter.

Kvittering af forstyrrelser

Angiver standardkvitteringen af en forstyrrelse, når årsagen er blevet afhjulpet.

Betegnelse	POWER ON
Beskrivelse	Forstyrrelsen kvitteres med POWER ON (drevapparatets slås fra/til). Henvisning: Er årsagen til forstyrrelsen endnu ikke blevet afhjulpet, ses forstyrrelsen igen med det samme, når anlægget startes op.

Betegnelse	MED DET SAMME
Beskrivelse	Fejl kan kvitteres i et andet drevobjekt (punkt 1 til 3) eller på alle drevobjekter (punkt 4) på følgende måde: 1. Kvittering med parameterkonfigurering: – p3981 = 0 → 1 2. Kvittering via binektorindgangene: – p2103 BI: 1. Kvittering af forstyrrelser – p2104 BI: 2. Kvittering af forstyrrelser – p2105 BI: 3. Kvittering af forstyrrelser 3. Kvittering via PROFIdrive-styresignal: – STW1.7 = 0 → 1 (flanke) 4. Kvittering af alle forstyrrelser – p2102 BI: Kvittering af alle forstyrrelser Henvisning • Disse forstyrrelser kan også kvitteres med POWER ON. • Hvis årsagen til fejl endnu ikke er blevet afhjulpet, slettes fejlen ikke efter en kvittering. • Forstyrrelser fra Safety Integrated Ved disse forstyrrelser skal før en kvittering kan udføres funktionen »STO«: Safe Torque Off (sikkert frakoblet moment) deaktiveres.

Betegnelse	IMPULSSPÆRRING
Beskrivelse	Forstyrrelsen kan kun kvitteres ved en impulsspærring (r0899.11 = 0). Der findes de samme måder at kvittere på som beskrevet under kvittering MED DET SAMME.

Henvisning til SINAMICS-parameter

I nogle felter henvises der i alarmerne til en SINAMICS-parameter.

Parameternummeret er sammensat af et foranstillet bogstav "p" eller "r", et 4-cifret nummer (xxxx) og evt. et indeks, f.eks. p0918[0...3].

Litteratur

Der findes en udførlig beskrivelse af SINAMICS-parametrene i:

Listehåndbog SINAMICS S120/ S150

Stop Conditions

10.1 Stop Conditions

0	No stop state active
----------	-----------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	none
Afhjælpning:	-

1	Stop: No NC Ready
----------	--------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

2	Stop: No Mode Group Ready
----------	----------------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

3	Stop: Emergency Stop active
----------	------------------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

4	Stop: Alarm active with Stop
----------	-------------------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

5	Stop: M0/M1 active
----------	---------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

6	Stop: Block ended in SBL mode
----------	--------------------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

7	Stop: NC Stop active
----------	-----------------------------

Forklaring:	-
Reaktion:	stop
Afhjælpning:	-

8 Wait: Read-in enable missing

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

9 Wait: Feedrate enable missing

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

10 F%1 dwell time still %2s

Parameter: %1 = Dwell time: specification from part program
 %2 = Remaining dwell time
Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

11 Waiting: Aux. funct. ack. missing

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

12 Wait: Axis enable missing %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis/spindle identifier (before spindle converter)
 %3 = Channel axis/spindle identifier (before spindle converter)
 %4 = Channel axis/spindle identifier (before spindle converter)
Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

13 Wait: Exact stop not reached

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

14 Wait: For positioning axis %2 %3 %4

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

15 Wait: For spindle %1

Parameter: %1 = Channel axis identifier
Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

16 Waiting for other channel: %3 %4 %5

Parameter: %3 = Channel identifier
 %4 = Channel identifier
 %5 = Channel identifier

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

17 Wait: Feedrate override

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

18 Faulty NC block / user alarm

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

19 Wait: For NC blocks from external

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

20 Waiting due to SYNACT instruction

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

21 Waiting: block search active

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

22 Wait: No spindle enable %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

23 Wait: Axis feedrate override is 0: %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

24 **Wait for tool change - acknowledgment**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

25 **Wait for gear ratio change %2 %3 %4**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

26 **Wait for position control %2 %3 %4**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

27 **Wait for thread first cut**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

28 **Wait**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

29 **Wait for punching**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

30 **Wait for safe operation**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

31 **STOP: No Channel Ready**

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

32 **STOP: Reciprocation active**

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

33 STOP: Axis replacement active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

34 Wait for axis container rotation %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

35 Wait: AXCT following axis active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

36 Wait: AXCT leading axis active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

37 Wait: Follow up AXCT axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

38 Wait: AXCT axis status change %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

39 Wait: AXCT axis/spindle disable %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

40 Wait: AXCT axis superimposed motion active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

41 Wait: AXCT axis replacement active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

42 Wait: AXCT axis interpol. active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
%3 = Axis container
%4 = Axis container

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

43 Wait for compile cycle

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

44 Wait: Access to system variable %2

Parameter: %2 = Identifier of the system variable with indices.

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

45 Wait: Search target found

Forklaring: -

Reaktion: stop

Afhjælpning: -

46 Wait: Rapid retraction triggered

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

47 Wait: AXCT: Wait for spindle stop

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

48 Wait: Synchron. of machine data %2 %3 %4

Parameter: %2 = Axis container
 %3 = Axis container
 %4 = Axis container

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

49 Wait: Axis replacement: Axis coupled %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

50 Wait: Axis repl.: Liftfast active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

51 Wait: Axis replace.: new config. active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

52 Wait: Axis replacement: AXCTSW active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: wait

Afhjælpning: -

53 Wait: Axis replacement: Waitp active %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

54 Wait: Axis in another channel %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

55 Wait: Axis replacement: Axis is PLC axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

56 Wait: Axis replace.: Axis is recip. axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

57 Wait: Axis replacement: axis is JOG axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

58 Wait: Axis replacement: Command axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

59 Wait: Axis replacement: Axis is OEM axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

60 Wait: Coupled following axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

61 Wait: Coupled-motion following axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

62 Wait: Coupled slave axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

63 Stop at cycle end M0

Forklaring: -

Reaktion: stop

Afhjælpning: -

64 Stop at cycle end M1

Forklaring: -

Reaktion: stop

Afhjælpning: -

65 Axis is at fixed stop %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
%3 = Channel axis identifier
%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

66 Master-slave switchover active

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

67 Axis replace.: axis single axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier

%3 = Channel axis identifier

%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

68 Stop: destination reached after block search

Forklaring: -

Reaktion: stop

Afhjælpning: -

69 Synchronism: Synchronous spindle

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

70 Deactivation position synchron. spindle

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

71 Wait for transformation axis enable%2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier

%3 = Channel axis identifier

%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

72 Wait because of possible collision

Forklaring: -

Reaktion: stop

Afhjælpning: -

73 JOG: Position reached %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier

%3 = Channel axis identifier

%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: stop
Afhjælpning: -

74 Jog: Direction disabled %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

75 Context sensitive stop request %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier
 %7 = Braking priority with sign for the direction of the motion command

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

76 Wait: G4 S%1 still: %2 U

Parameter: %1 = Programmed dwell time in revolutions
 %2 = Remaining revolutions

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

77 Axial feed disable from PLC %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

78 Waiting for axial feedrate enable

Forklaring: -
Reaktion: stop
Afhjælpning: -

79 Axial feed disable from Synact %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier
 %3 = Channel axis identifier
 %4 = Channel axis identifier

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

80 Wait for speed of master spindle %1

Parameter: %1 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

81 Wait for parameter set change %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier

%3 = Channel axis identifier

%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

82 Wait for axis before transformer change %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier

%3 = Channel axis identifier

%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

83 Waiting for cutting calculation

Parameter: %1 = Progress display

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

84 Wait for measuring system axis %2 %3 %4

Parameter: %2 = Channel axis identifier

%3 = Channel axis identifier

%4 = Channel axis identifier

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

85 Override limited: %1

Parameter: %1 = Feedrate override value

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

86 Wait for MMC command

Forklaring: -

Reaktion: wait

Afhjælpning: -

87 Overlap not released %2 %3 %4

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

88 Waiting for drive parameter of %2

Parameter: %2 = Part program command "ESRR" or "ESRS"
Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

89 Waiting for external device %2

Parameter: %2 = Programmed identifier of the external device"
Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

90 Wait for end of program in the channel %3 %4 %5

Parameter: %3 = Channel identifier
 %4 = Channel identifier
 %5 = Channel identifier
Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

91 Wait for interpolation buffer

Forklaring: -
Reaktion: wait
Afhjælpning: -

A.1 Liste over forkortelser

Forkortelse	Afledning af forkortelsen	Betydning
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axis	
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Fødemodul til drev
AP	Brugerprogram	
AS	Automationssystem	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Amerikansk standardkode til udveksling af information
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Bruger-kredsløb
ASUP	Asynkront underprogram	
AUTO		Modus "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Hjælpfunktioner
AWL	Anvisningsliste	
BV	Modi	
BAG	Modusgruppe	
BERO	Berøringsfri endestopafbryder med tilbagekoblet oscillation	
BI	Binector Input	
BHG	Håndbetjent apparat	
BICO	Binector Connector	Koblingsteknik på drevet
BIN	Binary Files	Binære filer
BIOS	Basic Input Output System	
BKS	Basis-koordinatsystem	
BO	Binector Output	
BTSS	Betjeningspanel	
CAD	Computer-Aided Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Compile cykler
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Datamatstyret numerisk kontrol
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Central datamat
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Checksumkontrol

A.1 Liste over forkortelser

Forkortelse	Afledning af forkortelsen	Betydning
CRT	Cathode Ray Tube	Katodestrålerør
CSB	Central Service Board	PLC-modul
CTS	Clear To Send	Melding om klar til afsendelse ved serielle data-interfaces
CUTCOM	Cutter Radius Compensation	Værktøjsradiuskorrektur
DB	Datablok	Datablok i PLC
DBB	Datablok-byte	Datablok-byte i PLC
DBW	Datablok-ord	Datablok-ord i PLC
DBX	Datablok-bit	Datablok-bit i PLC
DDE	Dynamic Data Exchange	Dynamisk dataudveksling
DDS	Drive Data Set	Drevblok
DIN	Deutsche Industrie Norm, tysk norm	
DIR	Directory	Bibliotek
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Drevobjekt
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Dynamisk lagermodul
DRF	Differential Resolver Function	Differential resolver funktion (håndhjul)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Testløb-fremføring
DSB	Decoding Single Block	Kodningsblok
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Melding om klar til drift for serielle data-interfaces
DW	Dataord	
DWORD	Dobbeltord (p.t. 32 bit)	
E	Indgang	
I/O	In-/output	
ENC	Encoder	Aktuel værdienncoder
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Elektronisk programmerbar ROM, der kan slettes
ePS Network Services		Servicer til en internetunderstøttet fejlfinding på maskinen
EQN		Typebetegnelse for en absolut værdigiver med 2048 sinussignaler/omdrejning
ESR	Udvidet standsning og tilbagetrækning	
ETC	ETC-tast	Udvidelse af softkeylisten i den samme menu
FB	Funktionsmodul	
FBS	Flad skærm	
FC	Function Call	Funktionsmodul i PLC
FDD	Feed Disable	Tilspændingsspærring
FdStop	Feed Stop	Fremføring stop
FEPROM	Flash-EPROM	Hukommelse, der kan læses og skrives
FIFO	First In - First Out	Metode til hvordan data lagres og igen indlæses
FIPO	Fininterpolator	

Forkortelse	Afledning af forkortelsen	Betydning
FM	Funktionsmodul	
FM-NC	Funktionsmodul Numerical Control	Numerisk styring
FPU	Floating Point Unit	Enhed med flydende komma
FRA	Frame-modul	
FRAME	Record	Omregning af koordinater med andelene nulpunktsforskydning, drejning, skalering, spejling
FRK	Fræseradiuskorrektur	
FST	Feed Stop	Fremføring stop
FUP	Funktionsplan (programmeringsmetode til PLC)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Broadcast-telegram
GD	Globale data	
GEO	Geometri, f.eks. geometriakse	
GP	Basisprogram	
GS	Geartrin	
GUD	Global User Data	Globale brugerdata
HD	Hard Disk	Harddisk
HEX	Kort betegnelse for hexadecimale tal	
HiFu	Hjælpfunktion	
HMI	Human Machine Interface	SINUMERIK-brugerflade
HSA	Hovedspindeldrev	
HT	Handheld Terminal	Håndbetjent apparat
HW	Hardware	
IBN	Idriftsættelse	
IF	Impulsfrigivelse for drevmodulet	
IK (GD)	Implicit kommunikation (globale data)	
IKA	Interpolative Compensation	Interpolativ kompensation
IM	Interface Modul	Interfacemodul
INC	Increment	Skridtmål
INI	Initializing Data	Initialiseringsdata
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	
ISO	International Standardization Organisation	Den Internationale Standardiseringsorganisation
JOG	Modus "Jog"	
KD	Koordinatdrejning	
KDV	Sammenligningsdata på kryds	Sammenligningsdata på kryds mellem NC og PLC
K_v	Kredsløbets forstærkningsforhold	Forstærkningsforhold for kredsløbet
KOP	Kontaktplan	Programmeringsmetode til PLC
LCD	Liquid Crystal Display	Fladpanelskærm
LED	Light Emitting Diode	Lysdiode
LF	Line Feed	
LMS		Lagermålesystem
LSB	Least Significant Bit	Mindst betydende bit

A.1 Liste over forkortelser

Forkortelse	Afledning af forkortelsen	Betydning
LUD	Local User Data	Brugerdata
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Hovedprogram (OB1, PLC)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Betjeningspanel
MD	Maskinparametre	
MDA	Modus Manual Data Automatic	Manuel indtastning
MKS	Maskin-koordinatsystem	
MPF	Main Program File	Hovedprogram (NC-delprogram)
MPI	Multi Point Interface	Multipunktkompatibelt interface
NC	Numerical Control	Numerisk styring
NCK	Numerical Control Kernel	Centralenhed for den numeriske styring
NCSD	NC Start Disable	NC-startspærre
NCU	Numerical Control Unit	Hardware enhed i NC
NST	Interfaces	Interfacesignal
NV	Nulpunktsforskydning	
NX	Numerical Extension	Akseudvidelsesmodul
OB	Organisationsmodul i PLC	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Operatørpanel
OPI	Operation Panel Interface	Tilslutning af betjeningspanel
OSI	Open Systems Interconnection	Åbne systemers sammenkobling
OPT	Options	Muligheder
PAA	Image af procesudgangene	
PAE	Image af procesindgangene	
P-Bus	Periferibus	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Slot til hukommelseskort standardisering
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Programm Instanz	
PG	Programmeringsmodul	
PLC	Programmable Logic Control	Programmerbar logisk styring
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Programorganisationsenhed	Enhed i PLC-brugerprogrammet
PPU	Panel Processing Unit	Styring på panelbasis
PTP	Point to Point	Punkt til punkt
PZD	Procesdata til drevene	
QEC	Quadrant Error Compensation	Kvadrantfejl-kompensation
QFK	Kvadrantfejl-kompensation	

Forkortelse	Afledning af forkortelsen	Betydning
RAM	Random Access Memory	Programlager, der kan læses og skrives
REF POINT		Funktion "kør referencepunkt" i modus JOG
REPOS		Funktion "repositionering" i modus JOG
RID	Read In Disable	Indlæsningsspærre
RPA	R-Parameter Active	Lagerområde i NC til R-parameternumre
RPY	Roll Pitch Yaw	Drejning i et koordinatsystem
RTC	Real Time Clock	Realtidsur
RTS	Request To Send	Tilslut sender, styringssignal fra serielle data-interfaces
SBL	Single Block	Enkeltrecord
SBR	Subroutine	Underprogram (PLC)
SBT	Safe Brake Test	Sikker bremsetest
SCC	Safety Control Channel	
SD	Setting-Datum	
SDB	System-datablok	
SDI	Safe Direction	Sikker bevægelsesretning
SBT	Safe Brake Test	Sikker bremsestyring
SEA	Setting Data Active	Mærkning (filtype) til setting-parametre
SERUPRO	Search-Run by Program Test	Søgning via programtest
SFC	System Function Call	
SRI	Sikkerhedsrelevant indgang	
SRU	Sikkerhedsrelevant udgang	
SH	Sikkert stop	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Skjul record
SLM	Smart Line Module	
SLP	Safe Limited Position	Sikkert begrænset position
SLS	Safely Limited Speed	Sikkert begrænset hastighed
SM	Skridtmotor	
SOS	Safe Operating Stop	Sikkert driftsstop
SS1	Safe Stop 1	Sikkert stop 1 (tidsovervåget, rampeovervåget)
SS2	Safe Stop 2	Sikkert stop 2
SPF	Subprogram file	Underprogram (NC)
SPL	Sikker programmerbar logik	
SPS	Programmerbar logisk styring	
SRAM	Static Random Access Memory	Statisk hukommelsesmodul
SRK	Skærradiuskorrektur	
SSFK	Spindelstigningfejlkompensation	
SSI	Serial Synchron Interface	Serielt synkront interface
STO	Safe Torque Off	Sikkert frakoblet moment
STW	Styreord	
SUG	Skiveomkredshastighed	

A.1 Liste over forkortelser

Forkortelse	Afledning af forkortelsen	Betydning
SW	Software	
SYF	System Files	Systemfiler
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Synkronaktion
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	Mærkning til maskinparameter
TCP	Tool Center Point	Værktøjsspids
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Mærkning til maskinparameter
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Værktøjskorrektur
TOA	Tool Offset Active	Mærkning (filtype) til værktøjskorrekturer
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Omregning af koordinater på drejebænke til fræsning
TTL	Transistor–Transistor–Logik	Interfacetype
UFR	User Frame	Nulpunktsforskydning
UP	Underprogram	
USB	Universal Serial Bus	
USV (USP)	Nødstrømsforsyning	
VDI		Intern kommunikationsgrænseflade mellem NC og PLC
VSA	Tilspændingsdrev	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Funktion for blød opstart og frakobling
AKS	Arbejdsstykkekoordinatsystem	
WKZ (VT)	Værktøjs-koordinatsystem	
WLK	Værktøjslængdekorrektur	
WPD	Work Piece Directory	Arbejdsstykkebibliotek
WZ (VT)	Værktøj	
WZV	Værktøjsstyring	
WZW	Værktøjsveksel	
ZWS		Mellemlagerplads
ZOA	Zero Offset Active	Mærkning (filtype) til nulpunktsforskydningsdata
ZSW	Tilstandsord (for drevet)	

A.2 Dokumentationsoversigt

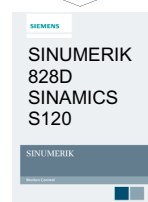
Generel dokumentation



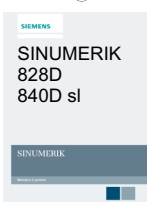
Katalog NC 82

Reklamemateriale
SINUMERIK 828DReklamemateriale
SINUMERIK 828D BASICReklamemateriale
SINUMERIK 828D

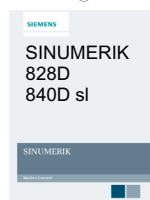
Operatør-dokumentation

Betjeningshåndbog:
TeknologispecifikProgrammeringshåndbog:
- Grundlag
- Arbejdsforberedelse
- Målecykluser
- ISO-drejning
- ISO-fræsningDiagnosehåndbog:
Alarmer

Fabrikant-/service-dokumentation

Apparathåndbog
Servicehåndbog
IdriftsættelseshåndbogFunktionshåndbog:
Safety IntegratedFunktionshåndbog:
- Grundfunktioner
- Udvidelsesfunktioner
- Specialfunktioner
- Synkronhandling
- ISO-dialekterListehåndbog:
- Maskindata
- Overgangsstedssig-
naler
- VariablerListehåndbog:
Parameter

Systemoverordnet dokumentation

Systemhåndbog:
Ctrl-EnergyProjekteringshåndbog:
- EMC-opbygningsdirektiv
- Industrial Security

Indeks

A

Alarm

0, 21, 1215
1, 1215
10, 1216
1000, 21
1001, 21
1002, 22
1004, 22
1005, 22
1010, 23
1011, 23
1012, 24
1013, 24
1014, 25
1015, 25
1016, 25
1017, 26
1018, 26
1019, 27
1020, 27
10203, 94
10204, 95
10208, 95
10209, 96
10222, 96
10223, 96
10225, 96
10226, 96
10299, 97
10601, 97
10604, 97
10605, 98
10610, 98
10620, 98
10621, 99
10625, 99
10630, 100
10631, 100
10632, 100
10633, 101
10634, 101
10635, 101
10636, 101
10637, 102
10650, 102
10651, 102

10652, 103
10653, 103
10654, 104
10655, 104
10656, 104
10657, 104
10658, 105
10700, 105
10701, 106
10702, 106
10703, 106
10704, 107
10706, 107
10707, 107
10720, 107
10721, 108
10722, 108
10723, 109
10730, 110
10731, 110
10732, 111
10733, 111
10735, 112
10736, 113
10740, 113
10741, 113
10742, 114
10743, 114
10744, 114
10745, 115
10746, 115
10747, 115
10748, 116
10750, 116
10751, 116
10752, 117
10753, 117
10754, 117
10755, 118
10756, 118
10757, 119
10758, 119
10759, 119
10760, 120
10761, 120
10762, 121
10763, 121
10764, 121
10770, 121

10776, 122	120200, 579
10777, 122	12030, 137
10778, 122	12040, 137
10780, 123	120400, 579
10781, 123	120401, 579
10782, 123	120402, 579
10784, 124	120403, 580
10785, 124	120404, 580
10790, 124	120405, 580
10791, 125	120406, 580
10792, 125	120407, 581
10793, 125	120408, 581
10794, 125	12050, 138
10795, 126	12060, 138
10805, 126	12070, 138
10810, 126	12080, 139
10820, 127	12090, 139
10860, 127	12100, 139
10861, 128	12110, 140
10862, 128	12120, 140
10865, 128	12140, 140
10866, 128	12150, 141
10870, 129	12160, 141
10880, 129	12161, 142
10881, 129	12162, 142
10882, 130	12163, 144
10883, 130	12164, 144
10890, 130	12170, 144
10891, 131	12180, 145
10900, 131	12185, 145
10910, 131	12190, 145
10911, 132	12200, 146
10913, 132	12205, 146
10914, 132	12210, 146
10915, 133	12220, 147
10916, 133	12230, 147
10917, 133	12240, 147
10930, 133	12250, 148
10931, 134	12260, 148
10932, 134	12261, 148
10933, 134	12270, 149
10934, 135	12280, 149
10950, 135	12290, 149
10960, 135	12300, 150
10961, 135	12310, 150
10963, 136	12320, 151
11, 1216	12330, 151
1160, 27	12340, 152
12, 1216	12350, 152
12000, 136	12360, 153
12010, 136	12370, 153
12020, 137	12380, 153

12390, 154	12710, 172
12400, 154	12712, 172
12410, 155	12720, 172
12420, 155	12722, 172
12430, 155	12724, 173
12440, 156	12726, 173
12450, 156	12728, 173
12460, 156	12730, 173
12470, 157	12740, 174
12475, 157	12750, 174
12480, 158	12755, 174
12481, 158	12770, 174
12490, 158	12780, 175
12495, 159	13, 1216
12500, 159	14, 1216
12510, 159	14000, 175
12520, 160	14001, 175
12530, 160	14004, 176
12540, 161	14005, 176
12550, 161	14006, 176
12551, 161	14007, 177
12552, 162	14009, 177
12553, 162	14010, 177
12554, 163	14011, 177
12555, 163	14012, 178
12556, 163	14013, 178
12560, 164	14014, 179
12571, 164	14015, 179
12572, 164	14016, 179
12573, 165	14017, 180
12580, 165	14018, 180
12581, 165	14019, 180
12582, 165	14020, 181
12583, 166	14021, 181
12584, 166	14022, 181
12585, 167	14024, 182
12586, 167	14025, 182
12587, 167	14026, 182
12588, 168	14027, 182
12589, 168	14028, 183
12590, 168	14030, 183
12600, 169	14034, 183
12610, 169	14035, 183
12620, 169	14036, 184
12630, 169	14037, 184
12640, 170	14038, 184
12641, 170	14039, 184
12650, 170	14040, 185
12660, 171	14045, 185
12661, 171	14048, 185
12700, 171	14050, 186
12701, 171	14051, 186

14055, 186	14290, 207
14060, 187	14300, 207
14065, 187	14320, 207
14066, 187	14400, 208
14070, 188	14401, 208
14080, 188	14402, 209
14082, 189	14404, 210
14085, 189	14406, 210
14088, 189	14407, 211
14091, 190	14410, 212
14092, 190	14411, 212
14093, 191	14412, 212
14094, 191	14413, 212
14095, 192	14414, 212
14096, 192	14415, 213
14097, 193	14420, 213
14098, 193	14430, 213
14099, 193	14432, 214
14102, 193	14434, 214
14103, 194	14500, 214
14109, 194	14510, 214
14130, 195	14520, 215
14140, 195	14530, 215
14144, 195	14540, 216
14146, 196	14541, 216
14149, 196	14542, 216
14150, 198	14543, 216
14151, 198	14544, 217
14152, 198	14545, 217
14153, 199	14546, 217
14154, 199	14547, 218
14155, 199	14548, 218
14156, 200	14549, 218
14157, 200	14550, 219
14159, 200	14551, 219
14160, 200	14600, 219
14161, 201	14601, 220
14162, 201	14602, 220
14165, 202	14603, 220
14166, 202	14615, 221
14170, 203	14620, 221
14180, 203	14621, 221
14185, 203	14622, 222
14196, 204	14623, 222
14197, 204	14624, 222
14199, 205	14625, 222
14200, 205	14650, 223
14210, 205	14660, 223
14250, 206	14700, 223
14260, 206	14701, 224
14270, 206	14710, 224
14280, 207	14711, 226

14712, 226	150205, 583
14750, 227	150206, 583
14751, 227	150207, 583
14752, 228	15021, 240
14753, 228	15025, 240
14754, 228	15030, 241
14756, 229	150300, 584
14757, 229	150301, 584
14758, 229	150400, 584
14760, 230	150401, 584
14761, 230	150402, 584
14762, 230	150403, 584
14769, 231	150404, 585
14770, 231	150410, 585
14780, 231	150411, 585
14781, 232	150420, 585
14782, 232	150421, 585
14783, 232	150422, 585
14784, 233	150423, 586
14790, 233	150424, 586
14800, 233	150425, 586
14810, 233	15100, 241
14811, 234	15110, 241
14815, 234	15120, 242
14820, 234	15122, 242
14821, 235	15150, 243
14822, 235	15160, 243
14823, 236	15165, 244
14824, 236	15166, 244
14840, 237	15170, 244
14850, 237	15171, 245
14860, 237	15172, 245
14861, 238	15173, 245
14862, 238	15175, 245
14863, 238	15176, 246
14900, 238	15177, 246
14910, 239	15180, 246
14920, 239	15182, 247
15, 1216	15185, 247
15000, 239	15186, 247
150000, 581	15187, 247
150001, 581	15188, 248
150002, 581	15189, 248
150003, 582	15190, 248
150004, 582	15300, 249
150005, 582	15320, 249
15010, 239	15330, 249
150100, 582	15340, 249
15020, 240	15350, 250
150201, 582	15370, 250
150202, 582	15380, 250
150204, 583	15390, 250

15395, 251	16680, 266
15400, 251	16681, 267
15410, 251	16682, 267
15420, 251	16684, 267
15450, 252	16685, 267
15460, 252	16686, 268
15500, 252	16687, 268
15700, 252	16690, 268
15701, 253	16692, 269
15800, 253	16694, 269
15810, 253	16695, 269
15900, 254	16696, 269
15950, 254	16697, 270
15960, 254	16698, 270
16, 1217	16699, 270
16000, 254	16700, 271
16005, 255	16701, 271
16010, 255	16715, 271
16015, 255	16720, 271
16016, 256	16730, 272
16017, 256	16735, 272
16020, 257	16736, 273
16025, 257	16740, 273
16100, 258	16746, 273
16105, 258	16747, 274
16111, 258	16748, 274
16112, 258	16750, 274
16120, 259	16751, 275
16130, 259	16757, 275
16140, 259	16758, 275
16150, 260	16760, 275
16200, 260	16761, 276
16300, 260	16762, 276
16400, 260	16763, 276
16410, 261	16765, 277
16420, 261	16766, 277
16430, 261	16767, 277
16440, 261	16769, 277
16500, 262	16770, 278
16510, 262	16771, 278
16600, 262	16772, 278
16605, 263	16773, 278
16670, 263	16774, 279
16671, 263	16775, 279
16672, 264	16778, 280
16673, 264	16779, 280
16674, 264	16780, 280
16675, 265	16781, 280
16676, 265	16782, 281
16677, 265	16783, 281
16678, 266	16785, 281
16679, 266	16787, 281

16788, 282	16946, 296
16790, 282	16947, 296
16791, 282	16948, 296
16792, 283	16949, 296
16793, 283	16950, 297
16794, 283	16951, 297
16795, 283	16952, 297
16796, 284	16953, 298
16797, 284	16954, 298
16800, 284	16955, 298
16810, 284	16956, 299
16820, 285	16957, 299
16830, 285	16959, 299
16904, 285	16960, 299
16905, 286	16961, 299
16906, 286	16962, 300
16907, 286	16963, 300
16908, 286	16964, 300
16909, 286	16965, 300
16911, 287	16966, 301
16912, 287	16967, 301
16913, 287	17, 1217
16914, 287	17001, 301
16915, 287	17010, 302
16916, 288	17018, 302
16918, 288	17020, 302
16919, 288	17030, 303
16920, 288	17035, 303
16921, 288	17040, 304
16922, 289	17050, 304
16923, 289	17052, 304
16924, 289	17055, 305
16925, 289	17060, 305
16926, 290	17070, 305
16927, 290	17071, 306
16928, 290	17080, 306
16930, 291	17090, 306
16931, 291	17095, 306
16932, 291	17100, 307
16933, 292	17110, 307
16934, 292	17120, 307
16935, 292	17130, 307
16936, 293	17140, 308
16937, 293	17150, 308
16938, 293	17160, 308
16939, 293	17170, 309
16940, 294	17180, 309
16941, 294	17181, 309
16942, 294	17182, 310
16943, 294	17183, 310
16944, 295	17184, 310
16945, 295	17188, 311

17189, 311	17830, 327
17190, 311	17831, 327
17191, 312	17833, 327
17192, 312	17900, 328
17193, 313	18, 1217
17194, 313	18000, 328
17195, 313	18001, 329
17200, 314	18002, 329
17202, 314	18003, 330
17210, 314	18004, 331
17212, 315	18005, 332
17214, 315	18006, 332
17215, 315	18100, 332
17216, 315	18101, 332
17218, 316	18102, 333
17220, 316	18205, 333
17224, 316	18300, 333
17230, 317	18310, 333
17240, 317	18311, 334
17250, 317	18312, 334
17255, 317	18313, 334
17260, 317	18314, 334
17261, 318	19, 1217
17262, 318	2, 1215
17270, 318	20, 1217
17500, 319	2000, 28
17501, 319	20000, 335
17502, 320	20001, 335
17503, 320	20002, 336
17505, 320	20003, 336
17510, 320	20004, 336
17600, 321	20005, 337
17601, 321	20006, 337
17602, 322	20007, 338
17603, 322	20008, 338
17604, 322	2001, 28
17610, 323	20050, 338
17620, 323	20051, 338
17630, 323	20052, 338
17640, 323	20053, 339
17650, 324	20054, 339
17800, 324	20055, 339
17810, 324	20056, 340
17811, 324	20057, 340
17812, 325	20058, 340
17813, 325	20059, 341
17814, 325	20060, 341
17815, 326	20062, 341
17821, 326	20064, 341
17822, 326	20065, 342
17823, 326	20070, 342
17825, 327	20071, 342

20072, 343	201044, 601
20073, 343	201045, 601
20075, 343	201049, 601
20076, 343	201050, 601
20077, 344	201054, 602
20078, 344	201055, 602
20079, 344	201056, 602
20080, 345	201057, 603
20082, 345	201058, 603
20083, 345	201059, 603
20085, 345	201060, 603
20090, 346	201061, 604
20091, 346	201063, 604
20092, 346	201064, 604
20093, 347	201068, 604
20094, 347	201069, 605
20095, 348	201070, 605
20096, 348	201072, 605
20097, 348	201073, 605
201000, 587	201082, 606
201001, 587	201097, 608
201002, 588	201099, 608
201003, 588	201100, 608
201004, 588	201104, 609
201005, 588	201105, 609
201006, 589	201106, 609
201007, 590	201107, 609
201009, 590	201110, 609
201010, 590	201111, 610
201011, 590	201112, 610
201012, 591	201120, 610
201013, 591	201122, 610, 611
201015, 591	201123, 611
201016, 592	201150, 611
201017, 592	201151, 612
201018, 593	201152, 612
201019, 593	20120, 349
201020, 594	201200, 612
201023, 594	201205, 613
201030, 594	20121, 349
201031, 594	20122, 349
201032, 595	201221, 613
201033, 595	201222, 613
201034, 595	201223, 613
201035, 595	201224, 615
201036, 596	20123, 349
201038, 596	20124, 350
201039, 597	20125, 350
201040, 598	201250, 615
201041, 598	201251, 615
201042, 598	201255, 615
201043, 600	201256, 616

201260, 616	201451, 638
201275, 616	20146, 353
201276, 617	20147, 353
20130, 350	20148, 353
201302, 617	201481, 639, 640
201303, 617	201482, 640
201304, 618	201483, 641
201305, 618	201484, 642
201306, 619	201485, 642
201314, 619	201486, 643
201317, 619	201487, 643
201318, 620	201489, 644
201319, 620	20149, 354
201320, 620	20150, 354
201321, 621	201507, 644
201322, 621	201508, 645
201323, 621	201510, 645
201324, 621	201511, 645
201325, 622	201512, 646
201330, 622	201513, 646
201331, 624	201514, 646
201340, 624	201515, 647
201341, 625	201590, 647
201354, 626	20160, 354
201355, 626	201600, 647, 648
201356, 627	201611, 648, 652
201357, 627	201612, 656
201358, 627	201620, 657
201359, 628	201621, 657
201360, 628	201625, 657
201361, 629	201630, 658
201362, 630	201631, 659
201375, 630	201632, 659
20138, 350	201637, 660
201380, 631	201638, 660
201381, 631, 632	201640, 661
201382, 633	201641, 662, 663
201383, 633	201649, 663
201384, 634	201650, 664, 665
201385, 634	201651, 667
201386, 635	201652, 668, 670
201389, 635	201653, 673
20139, 351	201654, 673
20140, 351	201655, 674
20141, 352	201656, 674
201416, 636	201657, 675
201420, 636	201658, 675
201425, 637	201659, 675, 678, 679
201428, 638	201660, 680
20143, 352	201663, 680
20144, 352	201664, 681
20145, 352	201665, 681

201669, 682	201785, 734
201670, 682	201786, 735
201671, 683	201787, 735
201672, 683, 684	201788, 735
201673, 685	201789, 736
201674, 685	201794, 736
201675, 686	201795, 736
201679, 686	201796, 737
201680, 686	201797, 737
201681, 687, 691	201798, 738
201682, 695, 696	201799, 738
201683, 698	201800, 738
201684, 698	201839, 739
201685, 699	201840, 739
201686, 699	201900, 739
201687, 700	201902, 741
201688, 700	201903, 742
201689, 701	201910, 742
201690, 701	201911, 742
201691, 702	201912, 743
201692, 702	201913, 743
201693, 703	201914, 743
201694, 703	201915, 744
201695, 703	201920, 744
201696, 704	201921, 744
201697, 704	201930, 744
201698, 705	201931, 745
201699, 705	201932, 745
20170, 355	201940, 745
201700, 705	201941, 746
201701, 706	201943, 746
201706, 707	201944, 746
201707, 708	201945, 747
201708, 708	201946, 747
201709, 709	201950, 747
201710, 709	201951, 747
201711, 710, 717	201952, 748
201712, 726	201953, 748
201714, 728	201954, 748
201715, 728	201955, 749
201716, 729	201970, 749
201717, 729	201971, 749
201730, 730	201979, 749
201745, 730	201980, 749
201750, 730	201981, 750
201751, 731	201982, 750
201752, 731	201983, 750
201780, 731	201989, 750
201781, 732	201990, 751
201782, 732	20200, 355
201783, 733	202000, 751
201784, 733	202005, 751

202006, 751	203501, 764
202007, 752	203505, 764, 765
202008, 752	203506, 765
202009, 752	203507, 765, 766
20201, 355	203510, 766, 767
202010, 753	203550, 767
202011, 753	203590, 767
202015, 753	205000, 768
202016, 753	205001, 768
202020, 754	205002, 768
202025, 754	205003, 769
202026, 754	205004, 769
20203, 355	205005, 769
202030, 755	205006, 769
20204, 356	205007, 770
202040, 755	205050, 770
202041, 755	205051, 770
202047, 756	205052, 770
20205, 356	205053, 771
202050, 756	205054, 771
202051, 756	205055, 771
202055, 756	205056, 771
202056, 757	205057, 772
202057, 757	205058, 772
202058, 757	205059, 772
202059, 757	205060, 772
202060, 758	205061, 772
202061, 758	205064, 773
202062, 758	205118, 773
202063, 758	205119, 774
202070, 758	206000, 774
202075, 759	206010, 775
202080, 759	206050, 775
202085, 759	206052, 775
202095, 759	206080, 776
202096, 760	206100, 776
202097, 760	206105, 776
202098, 760	206200, 776
202099, 761	206205, 777
202100, 761	206206, 778
202150, 761	206207, 779
202151, 762	206208, 779
202152, 762	206210, 779
202153, 763	206211, 779
203000, 763	206215, 780
203001, 763	206250, 780
20302, 356	206255, 781
20304, 356	206260, 781
20306, 357	206261, 782
20308, 357	206262, 782
20310, 357	206300, 782
203500, 764	206301, 782

206310, 783	207094, 801
206311, 783	207095, 801
206320, 784	207097, 802
206321, 784	207098, 802
206350, 784	207100, 802
206351, 785	207110, 803
206400, 785	207140, 803
206401, 786	207200, 803
206500, 786	207220, 803
206502, 786	207300, 804
206503, 787	207320, 804
206504, 787	207321, 804
206505, 787	207329, 805
206601, 787	207350, 805
206602, 788	207351, 806
206700, 788	207354, 806
206800, 788	207355, 807
206810, 789	207400, 807
206849, 789	207402, 808
206850, 789	207403, 808
206851, 789	207404, 808
206855, 790	207405, 808
206860, 790	207410, 809
206900, 791	207411, 809
206901, 791	207412, 809
206904, 791	207413, 810
206905, 791	207414, 810
206906, 792	207415, 811
206907, 792	207419, 811
206908, 792	207420, 812
206909, 792	207421, 813
207011, 793	207422, 813
207012, 794	207429, 813
207013, 794	207430, 814
207014, 795	207431, 814
207015, 795	207432, 814
207016, 796	207433, 815
207017, 796	207434, 815
207018, 796	207435, 816
207080, 797	207439, 816
207082, 797	207448, 817
207083, 798	207449, 817
207084, 798	207500, 818
207085, 798	207501, 818
207086, 798	207502, 818
207087, 799	207504, 819
207088, 799	207509, 819
207089, 799	207510, 819
207090, 800	207511, 820
207091, 800	207512, 820
207092, 800	207514, 820
207093, 800	207515, 821

207516, 821	207902, 839
207517, 822	207903, 840
207518, 822	207904, 840
207519, 822	207905, 841
207520, 823	207906, 841
207530, 823	207907, 842
207531, 823	207908, 842
207541, 823	207909, 843
207550, 824	207910, 843
207551, 824	207913, 843
207552, 824	207914, 843
207553, 825	207918, 844
207555, 825	207927, 844
207556, 826	207928, 844
207560, 826	207930, 845
207561, 827	207931, 846
207562, 827	207932, 846
207563, 827	207934, 846
207565, 828	207935, 846
207566, 828	207950, 847
207567, 828	207955, 848
207569, 829	207956, 848
207570, 829	207960, 848
207575, 829	207961, 849
207576, 830	207963, 849
207580, 830	207965, 850
207750, 830	207966, 851
207751, 830	207971, 851
207752, 831	207979, 851
207753, 831	207980, 851
207754, 831	207990, 852, 853
207755, 832	207991, 856, 857
207756, 832	207993, 857
207800, 832	207995, 857
207801, 833	207996, 860
207802, 833	207998, 861
207805, 834	207999, 861
207808, 834	208000, 861
207810, 834	208010, 861
207815, 834, 835	208500, 862
207820, 835	208501, 862
207840, 836	208502, 862
207841, 836	208504, 862
207850, 837	208510, 863
207851, 837	208511, 863
207852, 837	208520, 864
207860, 837	208526, 864
207861, 838	208530, 864
207862, 838	208531, 865
207890, 838	208550, 865
207900, 838	208560, 865
207901, 839	208561, 865

208562, 866	21701, 363
208563, 866	21702, 363
208564, 867	21703, 364
208565, 867	21740, 364
208700, 867	21760, 364
208701, 868	21800, 365
208702, 868	22, 1217
208703, 869	22000, 365
208751, 869	22001, 365
208752, 869	22002, 366
208753, 869	22005, 366
208754, 870	22006, 366
208755, 870	22010, 367
208756, 870	22011, 367
208757, 870	22012, 367
208758, 871	22013, 368
208759, 871	22014, 368
208760, 871	22015, 368
208800, 872	22016, 368
209000, 872	22018, 369
21, 1217	22019, 369
2110, 29	22020, 369
213000, 872	22022, 370
213001, 873	22024, 370
213009, 873	22025, 370
213010, 874	22026, 371
213020, 874	22030, 371
213021, 874	22033, 371
213030, 874	22035, 372
213031, 874	22036, 372
213032, 875	22037, 372
213033, 875	22038, 373
213100, 875	22040, 373
213101, 876	22050, 373
213102, 876	22051, 374
2140, 29	22052, 374
21550, 357	22053, 374
21600, 358	22055, 375
21610, 358	22057, 375
21611, 358	22058, 375
21612, 359	22062, 375
21614, 359	22064, 376
21616, 360	22065, 376
21617, 360	22066, 376
21618, 360	22067, 377
21619, 360	22068, 377
21620, 361	22069, 377
21621, 361	22070, 378
21650, 361	22071, 378
21660, 362	22100, 379
21675, 362	22200, 379
21700, 362	22250, 379

22270, 380	230043, 892
22271, 380	230044, 892, 893
22272, 380	230045, 893
22275, 381	230046, 893, 894
22280, 381	230047, 894
22282, 381	230048, 894
22290, 382	230049, 895
22291, 382	230050, 895
22292, 382	230051, 895
22295, 383	230052, 896
22296, 384	230053, 896
22297, 384	230054, 896
22320, 385	230055, 896
22321, 385	230057, 897
22322, 385	230058, 897
22324, 385	230059, 897
22326, 386	230060, 898
22400, 386	230061, 898
23, 1217	230066, 898
230001, 876	230067, 899
230002, 877	230070, 899
230003, 878	230071, 899
230004, 878	230072, 900
230005, 879	230073, 900
230006, 879	230074, 900
230008, 879	230075, 900
230010, 880	230080, 901
230011, 880	230081, 901
230012, 880	230105, 902
230013, 881	230314, 902
230015, 881	230315, 903
230016, 882	230502, 903
230017, 882	230600, 903, 904
230020, 883	230611, 904, 906
230021, 883	230620, 908
230022, 884	230621, 909
230024, 885	230625, 909
230025, 885	230630, 910
230027, 885	230631, 911
230030, 887	230632, 911
230031, 887	230640, 911, 912
230032, 888	230649, 913
230033, 888	230650, 913
230034, 889	230651, 914
230035, 889	230652, 915
230036, 889	230655, 915
230037, 890	230656, 916
230038, 890	230657, 916
230039, 890	230659, 916, 917
230040, 890, 891	230664, 918
230041, 891	230665, 919
230042, 892	230666, 919

230672, 919	230899, 952
230674, 920	230903, 952
230680, 920	230907, 952
230681, 920, 922	230919, 953
230682, 924, 925	230920, 953
230683, 926	230930, 953
230684, 927	230950, 953
230685, 927	230999, 954
230686, 927	231100, 954
230688, 928	231101, 954
230692, 928	231103, 955
230693, 929	231110, 955
230700, 929	231111, 957
230701, 930	231112, 958
230706, 930, 931	231115, 959
230707, 931	231116, 959
230708, 932	231117, 960
230709, 932	231118, 960
230710, 933	231120, 960
230711, 933, 936	231121, 961
230712, 940	231122, 961
230714, 940	231123, 962
230715, 941	231125, 962
230716, 941	231126, 963
230717, 942	231129, 963
230730, 942	231130, 964
230788, 942	231131, 964
230797, 943	231135, 965
230798, 943	231136, 966
230799, 943	231137, 967
230800, 944	231138, 969
230801, 944	231142, 971
230802, 944	231150, 971
230804, 944	231151, 971
230805, 945	231152, 971
230809, 945	231153, 972
230810, 945	231160, 972
230820, 945	231161, 972
230835, 946	231163, 973
230836, 946	231400, 973
230837, 947	231401, 973
230845, 947	231405, 974
230850, 947	231407, 974
230851, 948	231410, 974
230853, 948	231411, 975
230860, 948	231412, 975
230875, 949	231414, 976
230885, 950	231415, 976
230886, 950	231418, 977
230887, 951	231419, 977
230895, 951	231421, 977
230896, 951	231422, 978

231429, 978	232103, 1000
231431, 979	232110, 1001
231432, 979	232111, 1002
231442, 979	232112, 1003
231443, 979	232115, 1003
231460, 980	232116, 1004
231461, 980	232117, 1004
231462, 981	232118, 1005
231463, 981	232120, 1005
231470, 981	232121, 1006
231500, 981	232122, 1006
231501, 982	232123, 1007
231502, 982	232125, 1007
231503, 982	232126, 1007
231700, 983	232129, 1008
231800, 983	232130, 1008
231801, 983	232131, 1009
231802, 983	232135, 1009
231804, 984	232136, 1010
231805, 984	232137, 1011
231806, 985	232138, 1013
231811, 985	232142, 1015
231812, 986	232150, 1015
231813, 986	232151, 1015
231820, 987	232152, 1015
231835, 987	232153, 1016
231836, 988	232160, 1016
231837, 988	232161, 1016
231845, 989	232163, 1017
231850, 989	232400, 1017
231851, 990	232401, 1017
231860, 990	232405, 1018
231875, 991	232407, 1018
231885, 992	232410, 1018
231886, 992	232411, 1019
231887, 993	232412, 1019
231895, 993	232414, 1020
231896, 994	232415, 1020
231899, 994	232418, 1021
231902, 994	232419, 1021
231903, 995	232421, 1021
231905, 995	232422, 1022
231912, 996	232429, 1022
231915, 997	232431, 1023
231916, 997	232432, 1023
231920, 998	232442, 1023
231930, 998	232443, 1023
231940, 999	232460, 1024
231950, 999	232461, 1024
231999, 999	232462, 1025
232100, 999	232463, 1025
232101, 1000	232470, 1025

232500, 1025	233122, 1049
232501, 1026	233123, 1050
232502, 1026	233125, 1050
232503, 1026	233126, 1050
232700, 1026	233129, 1051
232800, 1027	233130, 1051
232801, 1027	233131, 1052
232802, 1027	233135, 1052
232804, 1028	233136, 1053
232805, 1028	233137, 1054
232806, 1028	233138, 1056
232811, 1029	233142, 1058
232812, 1030	233150, 1058
232813, 1030	233151, 1058
232820, 1030	233152, 1058
232835, 1031	233153, 1059
232836, 1032	233160, 1059
232837, 1032	233161, 1059
232845, 1032	233163, 1060
232850, 1033	233400, 1060
232851, 1033	233401, 1060
232860, 1034	233405, 1061
232875, 1034	233407, 1061
232885, 1035	233410, 1061
232886, 1035	233411, 1062
232887, 1036	233412, 1062
232895, 1036	233414, 1063
232896, 1037	233415, 1063
232899, 1037	233418, 1064
232902, 1037	233419, 1064
232903, 1038	233421, 1064
232905, 1038	233422, 1065
232912, 1039	233429, 1065
232915, 1040	233431, 1066
232916, 1040	233432, 1066
232920, 1041	233442, 1066
232930, 1041	233443, 1066
232940, 1041	233460, 1067
232950, 1042	233461, 1067
232999, 1042	233462, 1068
233100, 1042	233463, 1068
233101, 1043	233470, 1068
233103, 1043	233500, 1068
233110, 1044	233501, 1069
233111, 1045	233502, 1069
233112, 1046	233503, 1069
233115, 1046	233700, 1069
233116, 1047	233800, 1070
233117, 1047	233801, 1070
233118, 1048	233802, 1070
233120, 1048	233804, 1071
233121, 1049	233805, 1071

233806, 1071	234895, 1093
233811, 1072	234896, 1094
233812, 1073	234899, 1094
233813, 1073	234903, 1094
233820, 1073	234904, 1094
233835, 1074	234905, 1095
233836, 1075	234920, 1095
233837, 1075	234950, 1095
233845, 1075	234999, 1095
233850, 1076	235000, 1096
233851, 1076	235001, 1096
233860, 1077	235002, 1097
233875, 1077	235003, 1097
233885, 1078	235004, 1097
233886, 1078	235005, 1098
233887, 1079	235006, 1099
233895, 1079	235009, 1099
233896, 1080	235011, 1099
233899, 1080	235012, 1100
233902, 1080	235013, 1100
233903, 1081	235014, 1102
233905, 1081	235015, 1102
233912, 1082	235016, 1103
233915, 1083	235040, 1104
233916, 1083	235043, 1104
233920, 1084	235051, 1104
233930, 1084	235052, 1106
233940, 1084	235053, 1106
233950, 1085	235054, 1107
233999, 1085	235075, 1107
234207, 1085	235080, 1107
234211, 1086	235081, 1108
234800, 1086	235150, 1108
234801, 1086	235151, 1108
234802, 1086	235152, 1109
234803, 1087	235200, 1110
234804, 1087	235207, 1110
234805, 1087	235208, 1111
234806, 1087	235209, 1111
234807, 1087	235210, 1112
234820, 1088	235211, 1112
234835, 1088	235212, 1112
234836, 1089	235213, 1113
234837, 1089	235214, 1113
234845, 1089	235220, 1113
234850, 1090	235221, 1114
234851, 1090	235222, 1114
234860, 1090	235223, 1115
234875, 1091	235224, 1115
234885, 1092	235225, 1115
234886, 1092	235226, 1115
234887, 1093	235227, 1116

235228, 1116	235921, 1135
235229, 1116	235922, 1135
235230, 1117	235923, 1136
235231, 1117	235924, 1136
235232, 1117	235925, 1136
235233, 1118	235926, 1137
235400, 1118	235927, 1137
235401, 1119	235928, 1137
235402, 1119	235929, 1137
235403, 1120	235930, 1138
235404, 1120	235931, 1138
235405, 1121	235950, 1138
235406, 1121	235999, 1139
235407, 1122	236207, 1139
235410, 1122	236211, 1139
235411, 1123	236214, 1139
235412, 1123	236216, 1140
235413, 1123	236217, 1140
235414, 1124	236800, 1140
235415, 1124	236801, 1140
235416, 1124	236802, 1140
235417, 1125	236804, 1141
235800, 1125	236805, 1141
235801, 1125	236820, 1141
235802, 1126	236835, 1142
235803, 1126	236836, 1142
235804, 1126	236837, 1143
235805, 1126	236845, 1143
235807, 1126	236851, 1144
235820, 1127	236860, 1144
235835, 1127	236875, 1145
235836, 1128	236885, 1146
235837, 1128	236886, 1146
235845, 1129	236887, 1147
235850, 1129	236895, 1147
235851, 1129	236896, 1148
235860, 1130	236899, 1148
235875, 1130	236950, 1148
235885, 1131	236999, 1149
235886, 1131	237001, 1149
235887, 1132	237002, 1149
235895, 1132	237003, 1150
235896, 1133	237004, 1150
235899, 1133	237005, 1150
235903, 1133	237012, 1151
235904, 1134	237013, 1151
235905, 1134	237024, 1151
235906, 1134	237025, 1152
235907, 1134	237034, 1152
235910, 1134	237036, 1152
235911, 1135	237040, 1153
235920, 1135	237041, 1153

237043, 1153	240835, 1170
237044, 1154	240836, 1171
237045, 1154	240837, 1171
237049, 1154	240845, 1172
237050, 1154	240851, 1172
237052, 1155	240860, 1172
237056, 1155	240875, 1173
237310, 1155	240885, 1174
237311, 1156	240886, 1174
237312, 1156	240887, 1174
237313, 1156	240895, 1175
237502, 1157	249150, 1175
237800, 1157	249151, 1175
237801, 1157	249152, 1176
237802, 1158	249153, 1176
237804, 1158	249154, 1176
237805, 1158	249155, 1176
237820, 1158	249156, 1177
237835, 1159	249170, 1177
237836, 1160	249171, 1177
237837, 1160	249172, 1177
237845, 1160	249173, 1177
237850, 1161	249920, 1178
237851, 1161	249921, 1178
237860, 1161	249922, 1178
237875, 1162	249923, 1178
237885, 1163	249924, 1179
237886, 1163	249926, 1179
237887, 1164	249927, 1179
237895, 1164	249933, 1179
237896, 1165	249934, 1179
237899, 1165	249935, 1180
237903, 1165	249936, 1180
237950, 1166	249937, 1180
237999, 1166	249938, 1180
24, 1218	249939, 1181
240000, 1166	249940, 1181
240001, 1167	249941, 1181
240002, 1167	249942, 1181
240003, 1167	249998, 1182
240004, 1167	25, 1218
240005, 1167	25000, 386
240100, 1168	250002, 1182
240101, 1168	250003, 1182
240102, 1168	250004, 1183
240103, 1168	250005, 1183
240104, 1168	250006, 1183
240105, 1169	250007, 1184
240799, 1169	250008, 1184
240801, 1169	25001, 387
240820, 1169	250011, 1184
240825, 1170	25010, 387

25011, 387	26052, 406
25020, 388	26053, 407
25021, 388	26054, 407
25022, 389	26070, 407
25030, 389	26072, 407
25031, 389	26074, 408
25040, 390	26075, 408
25042, 390	26076, 408
25050, 391	26077, 408
25060, 391	26078, 409
25070, 391	26080, 409
25080, 392	26081, 409
25100, 392	26082, 409
25105, 393	26100, 409
25110, 393	26101, 410
25200, 393	26102, 410
25201, 394	26105, 411
25202, 394	26106, 411
25220, 394	26110, 411
26, 1218	26120, 412
26000, 395	26121, 412
26001, 395	26122, 412
26002, 396	26126, 412
26003, 397	26201, 413
26004, 397	26202, 413
26005, 397	26204, 414
26006, 398	26208, 414
26007, 398	26210, 414
26008, 399	26211, 414
26009, 399	26216, 415
26010, 399	26218, 415
26011, 399	26220, 415
26012, 400	26237, 416
26014, 400	26260, 416
26015, 400	26261, 416
26016, 400	26278, 417
26017, 401	26280, 417
26018, 401	26281, 417
26019, 401	26286, 418
26020, 402	26300, 418
26022, 402	27, 1218
26024, 402	27008, 418
26025, 403	27033, 418
26026, 403	27811, 420
26027, 403	27812, 421
26028, 404	27813, 421
26030, 404	27830, 421
26031, 404	27900, 421
26032, 405	27910, 422
26040, 405	28, 1218
26050, 405	29, 1218
26051, 406	2900, 29

29033, 422	400012, 1201
3, 1215	400013, 1201
30, 1218	400014, 1202
3000, 30	400015, 1202
3001, 30	400017, 1202
300402, 1187	400018, 1202
300406, 1187	400019, 1202
300410, 1187	400020, 1203
300412, 1188	400021, 1203
300423, 1188	400022, 1203
31, 1218	400023, 1203
32, 1218	400024, 1203
33, 1219	400025, 1203
34, 1219	400026, 1204
35, 1219	400027, 1204
36, 1219	400028, 1204
37, 1219	400029, 1204
38, 1219	400030, 1204
380001, 1189	400031, 1204
380003, 1190	400032, 1205
380005, 1191	400033, 1205
380020, 1192	400034, 1205
380022, 1192	400035, 1205
380040, 1193	400036, 1205
380050, 1193	400037, 1206
380051, 1194	4001, 30
380070, 1194	4002, 31
380071, 1195	4003, 32
380072, 1195	4004, 32
380075, 1195	4005, 32
380076, 1196	4006, 33
380077, 1196	4009, 33
380500, 1196	4010, 34
380501, 1197	4011, 34
380502, 1197	4012, 35
380503, 1197	4020, 35
39, 1220	4021, 35
4, 1215	4030, 36
40, 1220	4032, 36
4000, 30	4040, 36
400000, 1199	4045, 37
400001, 1199	4050, 37
400002, 1199	4058, 38
400003, 1199	4059, 38
400004, 1200	4060, 38
400005, 1200	4062, 38
400006, 1200	4065, 39
400007, 1200	4070, 39
400008, 1200	4071, 39
400009, 1201	4075, 40
400010, 1201	4076, 40
400011, 1201	4077, 40

4080, 41	4620, 60
4082, 41	4621, 60
4090, 41	4630, 60
4099, 42	4631, 60
41, 1220	4632, 60
4115, 42	4640, 61
4150, 42	4641, 61
4152, 43	47, 1221
4170, 43	48, 1221
4182, 43	49, 1221
4183, 44	5, 1215
4184, 44	50, 1221
4185, 44	5000, 61
42, 1220	51, 1221
4200, 45	52, 1221
4210, 45	53, 1222
4215, 45	54, 1222
4220, 46	55, 1222
4225, 46	56, 1222
4230, 46	57, 1222
4240, 47	58, 1222
4270, 47	59, 1223
4275, 47	6, 1215
4280, 48	60, 1223
4282, 48	6000, 61
43, 1220	6010, 62
4300, 48	6020, 64
4310, 49	6030, 65
4320, 49	6035, 65
4334, 49	61, 1223
4336, 49	61000, 423
4338, 50	61001, 423
4340, 50	61002, 423
4341, 50	61003, 423
4343, 51	61004, 424
4344, 51	61005, 424
4345, 51	61006, 424
4346, 52	61007, 424
4347, 52	61008, 424
4348, 53	61009, 425
4349, 57	61010, 425
44, 1220	61011, 425
4400, 58	61012, 425
4402, 58	61013, 426
45, 1220	61014, 426
4500, 58	61015, 426
4501, 58	61016, 426
4503, 59	61017, 426
46, 1221	61018, 427
4600, 59	61019, 427
4610, 59	61020, 428
4611, 59	61021, 428

61022, 428	61101, 442
61023, 428	61102, 442
61024, 429	61103, 442
61025, 429	61104, 443
61026, 429	61105, 443
61027, 429	61106, 443
61028, 430	61107, 443
61029, 430	61108, 444
61030, 430	61109, 444
61031, 431	61110, 444
61032, 431	61111, 444
61033, 431	61112, 444
61034, 431	61113, 445
61035, 432	61114, 445
61036, 432	61115, 445
61037, 432	61116, 445
61038, 432	61117, 446
61039, 433	61118, 446
61040, 433	61119, 446
61041, 433	61120, 446
61042, 433	61121, 447
61043, 434	61122, 447
61044, 434	61123, 447
61045, 434	61124, 447
61046, 435	61125, 448
61047, 435	61126, 448
61048, 435	61127, 448
61049, 435	61128, 448
61050, 436	61129, 449
61051, 436	61130, 449
61052, 436	61131, 449
61053, 436	61132, 449
61054, 437	61133, 450
61055, 437	61134, 450
61056, 437	61135, 450
61057, 437	61136, 450
61058, 438	61137, 451
61059, 438	61138, 451
61060, 438	61139, 451
61061, 438	61140, 451
61062, 439	61141, 452
61063, 439	61142, 452
61064, 439	61143, 452
61065, 439	61144, 452
61066, 440	61145, 453
61067, 440	61146, 453
61068, 440	61147, 453
61069, 440	61148, 453
61070, 441	61149, 454
61071, 441	61150, 454
61098, 441	61151, 454
61099, 442	61152, 454

61153, 455	61205, 465
61154, 455	61206, 466
61155, 455	61207, 466
61156, 455	61208, 466
61157, 456	61209, 466
61158, 456	61210, 467
61159, 456	61211, 467
61160, 456	61212, 467
61161, 456	61213, 467
61162, 456	61214, 468
61163, 457	61215, 468
61164, 457	61216, 468
61165, 457	61217, 468
61166, 457	61218, 468
61167, 457	61219, 469
61168, 457	61220, 469
61169, 457	61221, 469
61170, 457	61222, 469
61171, 458	61223, 470
61172, 458	61224, 470
61173, 458	61225, 470
61174, 458	61226, 470
61175, 458	61227, 471
61176, 458	61228, 471
61177, 459	61229, 471
61178, 459	61230, 471
61179, 459	61231, 472
61180, 459	61232, 472
61181, 460	61233, 472
61182, 460	61234, 472
61183, 460	61235, 473
61184, 460	61236, 473
61185, 460	61237, 473
61186, 460	61238, 473
61187, 461	61239, 474
61188, 461	61240, 474
61189, 461	61241, 474
61190, 461	61242, 474
61191, 462	61243, 475
61192, 462	61244, 475
61193, 463	61245, 475
61194, 463	61246, 475
61195, 463	61247, 476
61196, 463	61248, 476
61197, 464	61249, 476
61198, 464	61250, 476
61199, 464	61251, 477
61200, 464	61252, 477
61201, 464	61253, 477
61202, 465	61254, 477
61203, 465	61255, 478
61204, 465	61256, 478

61257, 478	61309, 491
61258, 478	61310, 491
61259, 479	61311, 491
61260, 479	61312, 492
61261, 479	61313, 492
61262, 479	61314, 492
61263, 480	61315, 492
61264, 480	61316, 492
61265, 480	61317, 492
61266, 480	61318, 493
61267, 481	61319, 493
61268, 481	61320, 493
61269, 481	61321, 493
61270, 481	61322, 493
61271, 482	61323, 494
61272, 482	61324, 494
61273, 482	61325, 494
61274, 482	61326, 494
61275, 483	61327, 494
61276, 483	61328, 494
61277, 483	61329, 495
61278, 483	61330, 495
61279, 484	61331, 495
61280, 484	61332, 495
61281, 484	61333, 495
61282, 484	61334, 496
61283, 485	61335, 496
61284, 485	61336, 496
61285, 485	61337, 496
61286, 485	61338, 496
61287, 486	61339, 496
61288, 486	61340, 497
61289, 486	61341, 497
61290, 486	61342, 497
61291, 487	61343, 497
61292, 487	61344, 497
61293, 487	61345, 497
61294, 487	61346, 497
61295, 488	61347, 498
61296, 488	61348, 498
61297, 488	61349, 498
61298, 488	61350, 498
61299, 489	61351, 499
61300, 489	61352, 499
61301, 489	61353, 499
61302, 489	61354, 499
61303, 489	61355, 499
61304, 490	61356, 499
61305, 490	61357, 499
61306, 490	61358, 500
61307, 490	61359, 500
61308, 491	61360, 500

61361, 500	61429, 510
61364, 501	61430, 510
61365, 501	61431, 511
61366, 501	61440, 511
61367, 501	61441, 512
61368, 501	61442, 512
61369, 502	61443, 512
61371, 502	61444, 512
61372, 502	61445, 512
61373, 502	61446, 513
61374, 502	61447, 513
61375, 503	61501, 513
61376, 503	61502, 513
61377, 503	61503, 513
61378, 503	61504, 513
61379, 503	61505, 514
61380, 503	61506, 514
61381, 503	61507, 514
61382, 504	61508, 514
61383, 504	61509, 514
61384, 504	61510, 514
61385, 504	61511, 515
61386, 504	61512, 515
61387, 504	61513, 515
61401, 504	61514, 515
61402, 505	61515, 515
61403, 505	61517, 515
61404, 505	61518, 516
61405, 505	61519, 516
61406, 506	61520, 516
61407, 506	61521, 516
61408, 506	61522, 516
61409, 506	61523, 516
61410, 506	61524, 517
61411, 506	61525, 517
61412, 506	61526, 517
61413, 507	61527, 517
61414, 507	61529, 517
61415, 507	61530, 517
61416, 507	61531, 518
61417, 507	61532, 518
61418, 507	61533, 518
61419, 508	61540, 518
61420, 508	61541, 518
61421, 508	61542, 518
61422, 508	61543, 519
61423, 508	61544, 519
61424, 509	61545, 519
61425, 509	61546, 519
61426, 510	61547, 519
61427, 510	61548, 519
61428, 510	61549, 520

61550, 520	61625, 531
61551, 520	61626, 531
61552, 520	61627, 532
61553, 520	61695, 532
61555, 521	61696, 532
61556, 521	61697, 532
61557, 521	61698, 533
61558, 521	61699, 533
61559, 521	61700, 533
61560, 522	61701, 533
61561, 522	61702, 534
61562, 522	61703, 534
61563, 522	61704, 534
61564, 522	61705, 534
61565, 522	61706, 535
61566, 523	61707, 535
61567, 523	61708, 535
61568, 523	61709, 535
61569, 523	61710, 536
61570, 523	61711, 536
61571, 524	61712, 536
61572, 524	61713, 536
61573, 524	61714, 537
61574, 524	61730, 537
61575, 525	61731, 537
61576, 525	61732, 537
61577, 525	61733, 538
61578, 526	61734, 538
61601, 526	61735, 538
61602, 526	61736, 538
61603, 526	61737, 539
61604, 526	61738, 539
61605, 527	61739, 539
61606, 527	61740, 539
61607, 527	61741, 540
61608, 527	61742, 540
61609, 527	61743, 540
61610, 527	61744, 540
61611, 528	61745, 541
61612, 528	61746, 541
61613, 528	61747, 541
61614, 528	61748, 541
61615, 529	61749, 542
61616, 529	61750, 542
61617, 529	61751, 542
61618, 529	61752, 542
61619, 530	61753, 543
61620, 530	61754, 543
61621, 530	61755, 543
61622, 530	61756, 543
61623, 531	61757, 544
61624, 531	61758, 544

61759, 544	61907, 557
61800, 544	61908, 557
61801, 545	61909, 558
61802, 545	61910, 558
61803, 545	61911, 558
61804, 545	61912, 558
61805, 546	61913, 559
61806, 546	61914, 559
61807, 546	61915, 559
61808, 546	61916, 559
61809, 547	61917, 560
61810, 547	61918, 560
61811, 547	61919, 560
61812, 547	61920, 560
61813, 548	61921, 561
61814, 548	61922, 561
61815, 548	61923, 561
61816, 548	61924, 561
61817, 548	61930, 562
61818, 549	61931, 562
61819, 549	61932, 562
61840, 549	61933, 562
61841, 550	61934, 563
61842, 550	61935, 563
61850, 550	61936, 563
61851, 550	61937, 563
61852, 551	61938, 564
61853, 551	61939, 564
61854, 551	61940, 564
61855, 551	61941, 564
61856, 552	61942, 565
61857, 552	61943, 565
61858, 552	61944, 565
61859, 552	61945, 565
61860, 553	61946, 566
61861, 553	61947, 566
61862, 553	61948, 566
61863, 553	61949, 566
61864, 554	61950, 567
61865, 554	61951, 567
61866, 554	61952, 567
61867, 554	61953, 567
61868, 555	61954, 568
61869, 555	61955, 568
61870, 555	61956, 568
61900, 555	62, 1223
61901, 556	62000, 569
61902, 556	62098, 569
61903, 556	62100, 569
61904, 556	62101, 569
61905, 557	62102, 569
61906, 557	62103, 569

62104, 570	6411, 69
62105, 570	6412, 69
62106, 570	6413, 70
62107, 570	6421, 70
62108, 570	6422, 70
62180, 571	6423, 71
62181, 571	6424, 71
62182, 571	6425, 71
62183, 571	6430, 72
62184, 571	6431, 72
62185, 571	6432, 72
62186, 572	6433, 73
62187, 572	6434, 73
62200, 572	6436, 73
62201, 572	6437, 74
62202, 573	6438, 74
62300, 573	6441, 74
62301, 573	6442, 75
62303, 573	6450, 75
62304, 573	6451, 75
62305, 574	6452, 75
62306, 574	6453, 76
62307, 574	6454, 76
62310, 574	6455, 76
62311, 574	6460, 77
62312, 575	6462, 77
62314, 575	65, 1223
62315, 575	6500, 77
62316, 575	6510, 77
62317, 575	6520, 78
62318, 576	6540, 78
62319, 576	6560, 78
62320, 576	6568, 78
62321, 576	6569, 78
62322, 577	6570, 78
62377, 577	6581, 79
62500, 577	6582, 79
62501, 577	6583, 79
62502, 577	6584, 79
62503, 578	66, 1224
63, 1223	6693, 79
64, 1223	6694, 79
6401, 65	67, 1224
6402, 66	6700, 80
6403, 66	68, 1224
6404, 66	69, 1224
6405, 66	7, 1215
6406, 67	70, 1224
6407, 68	71, 1224
6408, 68	72, 1224
6409, 68	73, 1224
6410, 69	74, 1225

75, 1225
7500, 80
76, 1225
77, 1225
78, 1225
79, 1225
8, 1216
80, 1226
8010, 80
8012, 80
8020, 81
8021, 81
8024, 81
8025, 81
8026, 82
8027, 82
8028, 82
8030, 82
8031, 83
8037, 83
8040, 83
8041, 84
8042, 84
8043, 84
8045, 84
8049, 85
8050, 85
8052, 85
8053, 86
8060, 86
8061, 86
8062, 87
8063, 87
8064, 88
8065, 88
8066, 88
8067, 88
8080, 89
8081, 89
8082, 89
8083, 89
8084, 90
8085, 90
8086, 90
8089, 90
8090, 90
81, 1226
8100, 91
8101, 91
8102, 91
8122, 92
8124, 92
8126, 93
8128, 93
8130, 94
82, 1226
83, 1226
84, 1226
85, 1226
86, 1226
87, 1227
88, 1227
89, 1227
9, 1216
90, 1227
9000, 94
91, 1227

S

Service kontaktperson, 19
Slettekriterier, 1209

T

Teknisk support, 19

