

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Larm

Diagnoshandbok

Förord

Grundläggande
säkerhetsanvisningar

1

Inledning

2

NC-larm

3

Cykel-larm

4

HMI-larm

5

SINAMICS-larm

6

Servo- och periferilarm

7

PLC-larm

8

Systemreaktioner

9

Bilaga

A

Gäller för styrning SINUMERIK 828D

Software	Version
CNC-software	4.7 SP1
SINAMICS S120	4.7

01/2015

6FC5398-8BP40-5FA2

Juridisk information

Varningskoncept

Denna handbok innehåller anvisningar, som du måste iakttaga för din personliga säkerhet och för att undvika materielskador. Anvisningarna för din personliga säkerhet framhävs av en varningstriangel, anvisningar för enbart materielskador står utan varningstriangel. Allt efter farlighetsgrad skildras varningsanvisningarna i avtagande ordningsföljd i följande beskrivning.



FARA

betyder att dödsfall eller svåra personskador **kommer att** inträda, om inte lämpliga försiktighetsåtgärder vidtages.



VARNING

betyder att dödsfall eller svåra personskador **kan** inträda, om inte lämpliga försiktighetsåtgärder vidtages.



SE UPP

betyder att lätta personskador kan inträda, om inte lämpliga försiktighetsåtgärder vidtages.

OBSERVERA

betyder att materielskador kan inträda, om inte lämpliga försiktighetsåtgärder vidtages.

Vid uppträdande av flera farlighetsgrader används alltid varningsanvisningen för den högsta graden. När det i en varningsanvisning varnas med en varningstriangel för personskador, då kan i samma varningsanvisning dessutom finnas en varning för materielskador bifogad.

Kvalificerad personal

Produkten eller systemet som tillhör denna dokumentation får endast hanteras av **kvalificerad personal** för vardera arbetsområde under beaktande av de för arbetsområdet gällande dokumentationerna, speciellt i dessa förekommande säkerhets- och varningsanvisningar. Kvalificerad personal kan på grund av sin utbildning och erfarenhet identifiera risker vid hanteringen av produkten/systemet och undvika möjliga faror.

Avsedd användning av produkter från Siemens

Var vänlig och iakttag följande:



VARNING

Siemensprodukter får endast användas för de ändamål som anges i katalogen och i den tillhörande tekniska dokumentationen. Om främmande produkter och komponenter används måste dessa vara rekommenderade resp. godkända av Siemens. Felfri och säker produktfunktion förutsätter korrekt transport samt korrekt förvaring, uppställning, montering, installering, driftstart, manövrering och underhåll. Föreskrivna omgivningsvillkor måste följas. Anvisningar i den tillhörande dokumentationen måste beaktas.

Märken

Alla med skyddsmärket ® markerade beteckningar är av Siemens AG registrerade varumärken. De övriga beteckningarna i detta dokument kan vara märken, vars användning av tredje man för eget ändamål kan skada innehavarens rättigheter.

Ansvarsbefrielse

Vi har kontrollerat innehållet i den tryckta skriften med avseende på överensstämmelse med den beskrivna hård- och mjukvaran. Trots detta kan avvikelser inte uteslutas så att vi inte kan garantera en fullständig överensstämmelse. Uppgifterna i denna skrift kontrolleras regelbundet, nödvändiga ändringar ingår i de följande upplagorna.

Förord

SINUMERIK- dokumentation

SINUMERIK-dokumentationen är uppdelad i följande kategorier:

- Allmän dokumentation
- Användardokumentation
- Tillverkar- /Servicedokumentation

Ytterligare informationer

Under länken www.siemens.com/motioncontrol/docu finns det informationer till följande teman:

- Beställa dokumentation / Skriftöversikt
- Länkar som leder vidare för nerladdning av dokument
- Använd dokumentation online (hitta och söka igenom handböcker/informationer)

Vid frågor till den tekniska dokumentationen (t.ex. förslag, korrigeringar) sänder du e-post till följande adress:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

Under följande länk finns informationer hur man individuellt sammanställer en OEM-specifik maskindokumentation med Siemens innehåll som bas:

www.siemens.com/mdm

Training

Informationer över trainingsutbud finns under:

- www.siemens.com/sitrain
SITRAIN - Training av Siemens för produkter, system och lösningar inom automatiseringsteknik
- www.siemens.com/sinutrain
SinuTrain - Trainingssoftware för SINUMERIK

FAQs

Frequently Asked Questions finns på Service&Support sidorna under Produkt Support. <http://support.automation.siemens.com>

SINUMERIK

Informationer till SINUMERIK finns under följande länk:

www.siemens.com/sinumerik

Adressat

Den föreliggande skriften vänder sig till:

- Projekterare
- Idriftsättare
- Maskinoperatörer
- Service- och underhållspersonal

Användning

Diagnoshandboken gör det möjligt för den avsedda målgruppen att värdera felindikeringar och att reagera på ett lämpligt sätt.

Med hjälp av diagnoshandboken får målgruppen en överblick över olika diagnosmöjligheter och diagnosverktyg.

Teknisk support

Landesspecifika telefonnummer för teknisk rådgivning finns i internet under <http://www.siemens.com/automation/service&support>

Innehållsförteckning

	Förord.....	3
1	Grundläggande säkerhetsanvisningar.....	7
1.1	Allmänna säkerhetsanvisningar.....	7
1.2	Industrial Security.....	8
2	Inledning.....	9
2.1	Användning av diagnoshandboken.....	9
2.2	Diagnoshandbokens uppbyggnad.....	10
2.3	Larm-nummerområden.....	13
2.4	Systemfel-larm.....	15
2.5	Kontakta Technical Support.....	16
3	NC-larm.....	17
4	Cykel-larm.....	409
5	HMI-larm.....	557
6	SINAMICS-larm.....	565
7	Servo- och periferilarm.....	1139
8	PLC-larm.....	1151
9	Systemreaktioner.....	1159
9.1	Systemreaktioner vid SINUMERIK-larm.....	1159
9.2	Raderingskriterier för larmen.....	1161
9.3	Systemreaktioner vid SINAMICS-larm.....	1162
A	Bilaga.....	1165
A.1	Förteckning över förkortningar.....	1165
A.2	Dokumentationsöversikt.....	1171
	Index.....	1173

Grundläggande säkerhetsanvisningar

1.1 Allmänna säkerhetsanvisningar



VARNING

Livsfara genom ej respekterande av säkerhetsanvisningar och resterande risker

Genom ej respekterande av säkerhetsanvisningar och resterande risker i den tillhörande hårdvarudokumentationen kan olyckor med svåra personskador eller dödsfall uppträda.

- Respektera säkerhetsanvisningarna i hårdvarudokumentationen.
- Ta hänsyn till de resterande riskerna vid riskbedömningen.



VARNING

Livsfara genom felfunktioner hos maskinen till följd av felaktiga eller förändrade parametrar

Genom felaktiga eller förändrade parametrar kan felfunktioner uppträda hos maskinen, som kan leda till kroppsskador eller dödsfall.

- Skydda parametrarna mot obehörig åtkomst.
- Behärska möjliga felfunktioner med lämpliga åtgärder (t. ex. NÖDSTOPP).

1.2 Industrial Security

Märk

Industrial Security

Siemens erbjuder produkter och lösningar med Industrial Security-funktioner, som stöder en säker drift av anläggningar, lösningar, maskiner, instrument och/eller nätverk. De är viktiga komponenter i ett Industrial Security helhetskoncept. Produkter och lösningar från Siemens vidareutvecklas ständigt under denna synpunkt. Siemens rekommenderar att ovillkorligen informera sig regelbundet över produkt-updates.

För en säker drift av produkter och lösningar från Siemens är det nödvändigt, att tillgripa lämpliga skyddsåtgärder (t. ex. cellskyddskoncept) och att integrera varje komponent i ett Industrial Security helhetskoncept, som motsvarar teknikens aktuella ståndpunkt. Därvid ska även tas hänsyn till produkter från andra tillverkare som används. Ytterligare informationer över Industrial Security finns under denna adress.

För att alltid vara informerad över produkt-updates anmäler du dig för vår produktspecifika Newsletter. Ytterligare informationer härtill finns under denna adress.



VARNING

Fara genom osäkra driftstillstånd på grund av manipulering av mjukvaran

Manipuleringar av mjukvaran (t. ex. virus, trojaner, malware, maskar) kan förorsaka osäkra driftstillstånd i anläggningen som kan leda till dödsfall, svåra personskador och materialskador.

- Håll mjukvaran aktuell.
Informationer och Newsletter härtill finns under denna adress.
- Integrera automatiserings- och driftskomponenterna i ett Industrial Security helhetskoncept för anläggningen eller maskinen enligt teknikens aktuella ståndpunkt.
Ytterligare informationer härtill finns under denna adress.
- Ta vid Industrial Security helhetskonceptet hänsyn till alla använda produkter.

Inledning

2.1 Användning av diagnoshandboken

Diagnoshandboken nämner larm/ meddelanden från området NC, HMI, PLC och SINAMICS. Den ska användas som uppslagsverk och gör det möjligt för operatören vid verktygsmaskinen:

- att riktigt bedöma specialfall vid drift av maskinen.
- att erfara anläggningens reaktion på specialfall.
- att utnyttja möjligheterna att arbeta vidare efter specialfallet.
- att följa anvisningar till ytterligare dokument.

2.2 Diagnoshandbokens uppbyggnad

NC-/ HMI-/ servo- och periferi-/ PLC-larm

Beskrivningarna till larmen finns i kapitlen:

- NC-larm (Sida 17)
- HMI-larm (Sida 557)
- Servo- och periferilarm (Sida 1139)
- PLC-larm (Sida 1151)

I varje kapitel är larmbeskrivningarna sorterade efter stigande larmnummer. Följden är inte utan luckor.

Uppbyggnad av NC-/ HMI-/ servo- och periferi-/ PLC-larmbeskrivningar

Beskrivningarna av larmen har följande layout:

<Larm-nr> <Larmtext>

Förklaring:

Reaktion:

Åtgärd:

**Program-
fortsättning:**

Varje larm är entydigt kännetecknat genom <larmnummer> och <larmtext>.

Beskrivningen av larmen är uppdelad i följande kategorier:

- Förklaring
- Reaktion
Se kapitel: NC-larm (Sida 17)
- Åtgärd
- Programfortsättning
Se kapitel: Raderingskriterier för larmen (Sida 1161)

SINAMICS-larm

De av de enskilda komponenterna i servot identifierade felen och tillstånden visas med larm. Dessa SINAMICS-larm är uppdelade i störningar och varningar.

Störningar och varningar har följande skillnader:

Störning	- När en störning uppkommer inleds den motsvarande störningsreaktionen. - Åtgärdandet av störningen kräver följande åtgärder: - Åtgärdande av orsakerna till störningen - Kvittering av störningen
Varning	- Ingen störningsreaktion. - Varningar är självkvitterande dvs. när orsaken är åtgärdad nollställer sig varningarna själva.

Beskrivningarna till SINAMICS-larmen finns i kapitel: Systemreaktioner vid SINAMICS-larm (Sida 1162)

Uppbyggnad av SINAMICS-larmbeskrivningarna

Beskrivningarna av SINAMICS-larmen har följande layout:

<Larm-nr> <Ortsuppgift> <Larmtext>

Meddelandevärde:

Servoobjekt:

Reaktion:

Kvittering:

Orsak:

Åtgärd:

Varje larm är entydigt kännetecknat genom <larmnummer> och <larmtext>.

<Ortsuppgiften> är en tillvalsinformation för indikeringen. Ortsuppgifter kan vara:

- Axelnummer och servonummer eller
- Bus- och slave-nummer för de ifrågavarande PROFINET eller PROFIBUS-DP-komponenterna

I larmbeskrivningen förblir denna tillvalsinformation för platshållaren <ortsuppgift> stående.

Beskrivningen av SINAMICS-larmen är uppdelad i följande kategorier:

- Meddelandevärde**
Informationerna under Meddelandevärde ger besked om sammansättningen av störnings-/varningsvärdet.
Exempel:
Meddelandevärde: komponentnummer: %1, orsak: %2
Detta störnings- eller varningsvärde innehåller informationer över komponentnummer och orsak. Uppgifterna %1 och %2 är platshållare som fylls lämpligt vid online-drift med idrifttagnings-software.
- Servoobjekt**
Vid varje larm (störning/varning) anges i vilket servoobjekt detta meddelande finns. Ett meddelande kan höra till ett, till flera eller till alla servoobjekten.

- Reaktion
Anger den standardmässiga reaktionen i händelse av fel.
Se kapitel: Systemreaktioner vid SINAMICS-larm (Sida 1162)
- Kvittering
Se kapitel: Systemreaktioner vid SINAMICS-larm (Sida 1162)
- Orsak
För larm-/varningsorsaken bearbetas störnings-/ varningsvärdet till störta delen textuellt.
- Åtgärd

Litteratur

Om du behöver ytterligare informationer till larmen finns larmen under ett 5-siffrigt parameternummer i listhandboken SINAMICS S120/ S150.

Skrivsättet för parameternumren låter sig härledas enligt följande:

I SINAMICS-listhandboken börjar störningar och varningar med bokstaven "F" och det följande 5-siffriga numret.

Exempel:

Beskrivningen av larmet **207016** finns under störningen **F07016**.

Synkronisering av tid och datum

Märk

Synkronisering av tiden

SINAMICS-servon har ingen realtidsklocka. Tid och datum för SINAMICS-klockan synkroniseras i 10-sekunders takt med SINUMERIK-realtidsklockan.

Detta leder till att efter en ändring av datum och/eller tid för SINUMERIK-realtidsklockan det kan gå upp till 10 sekunder tills denna ändring är synkroniserad med SINAMICS-servona.

Om under denna upp till 10 sekunder långa tidsrymd SINAMICS-larm uppträder (larmnummer 200000 – 299999), erhåller dessa SINAMICS-larm fortfarande den gamla datum-/tidsstämpeln. De som följd av SINAMICS-larmen utlösta SINUMERIK-larmen (larmnummer < 200000 och > 300000) erhåller däremot redan den nya datum-/tidsstämpeln.

Se även

Systemreaktioner vid SINUMERIK-larm (Sida 1159)

2.3 Larm-nummerområden

De följande tabellerna visar en översikt av alla reserverade nummerområden för larm/meddelanden.

Tabell 2-1 NC-larm/-meddelanden

000.000 - 009.999	Allmänna larm	
010.000 - 19. 999	Kanal-larm	
020.000 - 029.999	Axel-/spindel-larm	
	027.000 - 027.999	Larm för Safety Integrated
030.000 - 099.999	Funktionella larm	
	040.000 - 059.999	Reserverat
	060.000 - 064.999	Cykellarm SIEMENS
	065.000 - 069.999	Cykellarm användare
	070.000 - 079.999	Compilecykellarm - tillverkare och OEM
	080.000 - 084.999	Meddelandetexter för SIEMENS-cykler
	085.000 - 089.999	Meddelandetexter för användarcykler
	090.000 - 099.999	Reserverat
	100.000 - 129.999	System
	130.000 - 139.000	OEM
	140.000 - 199.999	Reserverat

Tabell 2-2 SINAMICS-larm (störningar/varningar)

201.000 - 203.999	Control Unit, reglering
204.000 - 204.999	Reserverat
205.000 - 205.999	Effektdel
206.000 - 206.899	Inmatning
206.900 - 206.999	Braking Module
207.000 - 207.999	Servo
208.000 - 208.999	Option Board
209.000 - 212.999	Reserverat
213.000 - 213.020	Licensiering
213.021 - 213.099	Reserverat
213.100 - 213.102	Know-how skydd
213.103 - 219.999	Reserverat
220.000 - 229.999	OEM
230.000 - 230.999	DRIVE-CLiQ-komponent effektdel
231.000 - 231.999	DRIVE-CLiQ-komponent givare 1
232.000 - 232.999	DRIVE-CLiQ-komponent givare 2
	Observera: Uppträdande störningar ges automatiskt ut som varning om givaren är parameterad som direkt mätsystem och inte ingriper i motorregleringen.

233.000 - 233.999	DRIVE-CLiQ-komponent givare 3 Observera: Uppträdande störningar ges automatiskt ut som varning om givaren är parametrerad som direkt mätsystem och inte ingriper i motorregleringen.
234.000 - 234.999	Voltage Sensing Module (VSM)
235.000 - 235.199	Terminal Module 54F (TM54F)
236.000 - 236.999	DRIVE-CLiQ Hub Module
237.000 - 237.999	Högfrekvens Damping Module (dämpningsmodul)
240.000 - 240.999	Controller Extension 32 (CX32)t
241.000 - 248.999	Reserverat
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 (likströmsreglering)

Tabell 2-3 Servo- och periferilarm

300.000 - 399.999	Servo- och periferilarm
-------------------	-------------------------

Tabell 2-4 PLC-larm / meddelanden

400.000 - 499.999	Allmänna PLC-larm
500.000 - 599.999	Kanal-larm
600.000 - 699.999	Axel-/spindel-larm
700.000 - 799.999	Användarområde
800.000 - 899.999	Reserverat
	(810.001 - 810.009 Systemfelmeddelanden)
900.000 - 965.999	Reserverat
966.000 - 999.999	Reserverat

2.4 Systemfel-larm

Nummerområde

Vid följande larm rör det sig om systemfel:

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

Dessa systemfel-larm beskrivs inte närmare i denna handbok.

Skulle ett sådant systemfel uppträda hos er, vänder du dig till Technical Support, se Kapitel Kontakta Technical Support (Sida 16)

2.5 Kontakta Technical Support

Kontakt med den tekniska supporten

Via följande länk har du möjlighet att ta kontakt med en Siemens-expert:

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

Bifoga följande informationer för en snabb bearbetning:

- Larmnummer inkl. larmtext
- Beskrivning av manöverhandling/driftsätt före larmmeddelandet
- Protokollfiler (kopia med tangentkombinationen <Ctrl> + <Alt> + <D>)

Field-Service och andra samtalspartner

Telefonsupport, servicetjänster och lokala samtalspartner finns under:

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

Ytterligare informationer

SINUMERIK dokumentationen finns under:

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

Onlinesupporten erbjuder ytterligare informationer som: FAQs, produktinformationer, forumsbidrag:

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

NC-larm

2000	Övervakning av livstecken PLC
Förklaring:	PLC'n måste ge ifrån sig ett livstecken inom en bestämd tidrymd (MD10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). Om detta inte sker löser alarmet ut. Livstecknet är ett räknevärde i internt NC/PLC-snittställe, som räknas upp av PLC med 10ms tidsraster. NCK provar cykliskt om räknarens tillstånd har förändrats. PLC'n måste ge ifrån sig ett livstecken inom en bestämd tidrymd. Om detta inte sker löser alarmet ut.
Reaktion:	NC ej driftklar. Lokal alarmreaktion. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera tidsraster för övervakningstid i MD10100 \$MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (Referensvärde: 100ms). Kontrollera felorsak i PLC och avhjälپ detta. (Analys av USTACK. Om aktivering av övervakningen inte skett genom PLC-stopp utan genom en loop i användarprogram, finns det inget i USTACK). Detta alarm uppkommer också som en följd av ett PLC-stopp. (PLC-stopp med programmeringsverktyget, PLC-stopp med idriftagningsomkopplaren, PLC-stopp från alarm) Om inget av dessa orsaker föreligger, öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
2001	PLC har inte startat upp
Förklaring:	PLC måste inom den i MD10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT fastställda tiden (defaultinställning: 1 Sek.) ge ifrån sig minst ett livstecken. PLC måste inom fastställda tiden efter Power On ge ifrån sig minst 1 livstecken.
Reaktion:	NC ej driftklar. Lokal alarmreaktion. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera övervakningstiden i MD10120 \$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT och anpassa den till 1:a OB1-cykeln. - Fastställ felet i PLC (loop eller stopp i användarprogrammet) och åtgärda det. Öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
2130	Underspänning på 5V/24V-givare eller 15V-D/A-omvandlare
Förklaring:	Spänningsförsörjningen till mätgivaren (5V/24V) eller D/A-omvandlaren (+/-15V) har försvunnit.

Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera mätgivare och kabel med avseende på kortslutning (lossa på kabeln, då måste felet försvinna). Kontrollera spänningsmatningen.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

2900 Reboot sker fördröjt

Förklaring:	Alarmet hänvisar till en fördröjd Reboot Alarmet uppkommer endast när Reboot har genomförts från HMI och MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME har valts större än noll. Alarmet kan undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 20.
Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Fördröjning av alarmreaktion är annullerad.
Åtgärd:	Se MD10088 \$MN_REBOOT_DELAY_TIME och MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

3000 Nödstopp

Förklaring:	Nödstopp är aktiverat i NCK-/PLC-snittställe DB2600 DBX0.1 (Nödstopp).
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Fördröjning av alarmreaktion är annullerad.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Avhjälps orsaken till nödstoppet och kvittera över PLC-/NCK-gränssnitt DB2600 DBX0.2 (kvittera nödstopp). Kontrollera om en nödstoppsnack har körts på eller en nödstoppsknapp tryckts in. Kontrollera PLC-programmet. Avhjälps orsaken till nödstoppet och kvittera nödstoppet via PLC-/NC-snittställe DB2600 DBX0.2 (Kvittering nödstopp).
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

4000 [Kanal %1:] Maskindata %2[%3] har luckor i axeltillordningen

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Tillordningen av en maskinaxel till en kanal genom MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED måste ske utan luckor. Vid systemstart (Power On) känns luckor av och visas som alarm.

Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Index som används i kanalens maskindata måste skrivas in utan luckor i tabellen MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. Axelluckor i kanalen måste frigges med MD11640 \$MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP. Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Konfigurera MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED för axeltillordningen i kanalen utan luckor, d.v.s. det betyder att så länge kanalaxelindexet stiger måste en maskinaxel vara tillordnad, till första gången en nolla (ingen maskinaxel) är inmatad. Alla MD med högre index måste därefter alltid innehålla en nolla. Maskinaxelnummerordningen spelar ingen roll!
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4001	[Kanal %1:] Axel %2 i maskindata %3 definierad för flera kanaler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Index: Maskinaxelnummer %3 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	I kanalspecifika MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... kanalnummer, m ... kanalaxelnummer, x ... maskinaxelnummer) har en maskinaxel tillordnats flera kanaler, utan att en masterkanal har definierats för denna axel. Att tillordna en maskinaxel till flera kanaler är normalt inte meningsfullt. I undantagsfall kan en flerfaldig tillordning göras, om en masterkanal definieras för denna axel. Med nyckelord (tillgängligt i senare utgåvor!) kan kanaltillordningen ske i förhållande till bearbetningskrav i NC-programmet.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. I axelspecifika MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... maskinaxelnummer, n ... kanalnummer) skall en masterkanal anges för axlarna, som genom NC-programmet växelvis kan tillordnas den ena eller den andra kanalen.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4002	[Kanal %1:] Maskindata %2[%3] innehåller en i kanalen icke definierad axel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Index: MD-Arrayindex

Förklaring:	Endast axlar, som aktiverats i kanalen via MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m, får deklarerars som geometriaxlar resp. trafoaxlar resp. orienteringsaxlar över MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Detta gäller även för MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES (gx: geometriaxel-index, kx: kanalaxel-index, k: kanalaxel-nr., m: maskinaxel-nr.). Tillordning av geometriaxlar till kanalaxlar MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (innehåller kanalaxel-nr. k): - Geometriaxel-index: 0, 1. Kanal: 1, 2. Kanal: 1 - Geometriaxel-index: 1, 1. Kanal: 2, 2. Kanal: 0 - Geometriaxel-index: 2, 1. Kanal: 3, 2. Kanal: 3 MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED (innehåller maskinaxel-nr. m): - Kanalaxel-index: 0, 1. Kanal: 1, 2. Kanal: 4 - Kanalaxel-index: 1, 1. Kanal: 2, 2. Kanal: 5 - Kanalaxel-index: 2, 1. Kanal: 3, 2. Kanal: 6 - Kanalaxel-index: 3, 1. Kanal: 7, 2. Kanal: 0 - Kanalaxel-index: 4, 1. Kanal: 8, 2. Kanal: 0 - Kanalaxel-index: 5, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0 - Kanalaxel-index: 6, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0 - Kanalaxel-index: 7, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0 Endast axlar, som är aktiverade via MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m i kanalen, får deklarerars som geometriaxlar via MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. gx ... Geometriaxel-index k ... Kanalaxel-nr. kx ... Kanalaxel-index m ... Maskinaxel-nr.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / Service. Korrigera antingen - MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB - MD24... \$MC_TRAFO_AXES_IN... - MD24... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB... - MD22420 \$MC_FGROUP_DEFAULT_AXES - och/eller MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED Vänligen kontakta auktoriserad personal / Service. Kontrollera och ställ in rätt MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB och MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. Som utgångs punkt används MD-array MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, i vilken maskinaxelnumret som skall styras av kanalen matas in kanalspecifikt. Denna så uppkomna "Kanalaxeln" förses via MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB ett namn och via MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB tilldelas en geometriaxel. För detta ändamål matas motsvarande kanalaxel in i denna MD-array för varje geometriaxel.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4003 Axel %1 felaktigt tillordning av en masterkanal i maskindata %2

Parameter: %1 = Axel

%2 = Sträng: MD-beteckning

Förklaring: För en del användningar är det meningsfullt att köra en axel i flera kanaler (C-axel eller spindel vid enspindel-/dubbelslidmaskiner).

De maskinaxlar som är definierade i flera kanaler över det kanalspecifika MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, måste tillordnas en masterkanal med det axelspecifika MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

För axlar som är aktiverade endast i en kanal, måste det kanalnumret eller 0 matas in som masterkanal.

Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Korrigera MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och/eller MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4004 [Kanal %1:] Maskindata %2 Axel %3 definierad flera gånger som geometriaxel

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Axel-Index
Förklaring:	En axel får bara definieras en gång som geometriaxel.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4005 [Kanal %1:] Maximalt antal axlar är överskridet. Gräns %2

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Övre gräns för antalet axlar i kanalen
Förklaring:	Med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED bestäms vilka maskinaxlar som får användas i denna kanal. Därmed bestäms också antalet aktiva axlar i denna kanal. Den övre gränsen har överskridits. Observera: Genom kanalaxelluckorna får bestämda index av MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED lämnas oanvända och räknas därmed inte som aktiva kanalaxlar. Exempel: - 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 Denna kanal använder de 5 maskinaxlarna 1, 2, 3, 8, 7, d.v.s. kanalen består av 5 aktiva kanalaxlar.
Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Anpassa MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4006 **Maximalt antal av aktiverbara axlar har överskridits (gräns %1)**

Parameter: %1 = Antal axlar

Förklaring: Summan av de båda optionsdatana \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM och \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM får inte överstiga maximala antalet axlar i systemet.

Reaktion: NC ej driftklar.
BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Summan av de båda optionsdatana \$ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM och \$ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM får inte överstiga maximala antalet axlar (avhängigt av utbyggnadsgraden).

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4009 **Maskindata %1%2 innehåller ogiltigt värde**

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
%2 = Sträng: eventuellt ytterligare specifikation

Förklaring: Ett värde har matats in som under- eller överskrider värdeområdet eller ett gränsvärde för en variabel, ett maskindata eller en funktion.

Reaktion: NC ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Mata in korrekta värden,

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4010 **Maskindata %1[%2] innehåller ogiltiga beteckningar**

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
%2 = Index: MD-Arrayindex

Förklaring: Vid fastställning av namn i NCK-tabellerna (arrays) för: Maskinaxlar, eulervinkel, riktningsvektorer, normalvektorer, interpolationsparameter och mellanpunktskoordinater har en av följande syntaxregler för inmatad beteckning åsidosatts:

- Beteckningen måste vara en NC-adressbokstav (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventuellt med numerisk utökning (840D: 1 - 99).
- Beteckningen måste börja med 2 valfria versaler, dock inte med \$-tecken (reserverat för systemvariabler).
- Beteckningen får inte vara ett nyckelord i NC-språket (t.ex. POSA).

Vid fastställandet av namn för maskinaxlar har en av följande syntaxregler för inmatad beteckning åsidosatts:

1. Beteckningen måste vara en NC-adressbokstav (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventuellt med numerisk utökning.
2. Beteckningen måste börja med 2 valfria versaler, dock inte med \$-tecken (reserverat).
3. Beteckningen får inte vara ett nyckelord i NC-språket (t.ex. POSA).

Reaktion: NC ej driftklar.
BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Ange beteckning för användardefinierade namn i visade MD med korrekt syntax.

- Maskinaxlar: MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Eulervinkel: MD10620 \$MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Normalvektorer: MD10630 \$MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Riktningsvektorer: MD10640 \$MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Interpolationsparameter: MD10650 \$MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Mellanpunktskoordinater: MD10660 \$MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
Ange beteckning för användardefinierade namn i visade MD med korrekt syntax.
Maskinaxlar: MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4011 [Kanal %1:] Maskindata %2[%3] innehåller ogiltig beteckning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Sträng: MD-beteckning
%3 = Index: MD-Arrayindex

Förklaring: Vid fastställande av namn i kanalspecifika tabeller för geometriaxlar och kanalaxlar har en av följande syntaxregler åsidosatts för inmatad beteckning:
Beteckningen måste vara en NC-adressbokstav (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), eventuellt med numerisk utökning.
Beteckningen måste börja med 2 valfria versaler, dock inte med \$-tecken (reserverat för systemvariabler).
Beteckningen får inte vara ett nyckelord i NC-språket (t.ex. SPOS).

Reaktion: NC ej driftklar.
BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
Ange beteckning för användardefinierade namn i visade MD med korrekt syntax.
Geometriaxlar: MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
Kanalaxlar: MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4012 Maskindata %1[%2] innehåller ogiltiga beteckningar

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
%2 = Index: MD-Array

Förklaring: Vald beteckning är ogiltig. Giltiga beteckningar är:
- AX1 - AXn: Maskinaxelbeteckning
- N1AX1 - NnAXm: Linkaxelbeteckning (NCU + maskinaxel). Endast med tillägg 'NCU-Link!'
- C1S1 - CnSm: Containeraxelbeteckning (container + containerplats). Endast vid tillägg 'Axelcontainer'

Reaktion: NC ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Använd korrekt beteckning

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4015	Axelkontainer %1, Plats %2, Plats %3 Spindel och axel blandade
Parameter:	%1 = Axelcontainer-nummer %2 = Axelcontainer-plats %3 = Axelcontainer-plats
Förklaring:	En axelkontainer kan antingen innehålla bara spindlar (35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX != 0) eller bara axlar (35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX == 0). En blandad drift är inte möjlig. Spindlar kan dock köras i axeldrift.
Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	För alla axlar/spindlar i en axelkontainer måste maskindata 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX antingen vara != 0 eller == 0.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4020	Beteckning %1 använd flera gånger i maskindata i %2
Parameter:	%1 = Sträng: Beteckning %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Vid fastställande av namn i NCK-tabeller (arrays) för: Maskinaxlar, eulervinkel, riktningsvektorer, normalvektorer, interpolationsparameter och mellanpunktskoordinater har en beteckning som redan finns i styrningen använts. Vid fastställande av namn i NC-tabeller (arrays) för maskinaxlar har en beteckning som redan finns i styrningen använts.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Använd en teckenföljd för beteckningen som inte finns i styrningen (max. 32 tecken).
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.
4021	[Kanal %1:] Beteckning %2 använd flera gånger i maskindata %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: Beteckning %3 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Vid fastställning av namn i kanalspecifika tabeller för geometriaxlar och kanalaxlar har en beteckning som redan finns i styrningen använts.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Använd en teckenföljd för beteckningen som inte finns i styrningen (max. 32 tecken).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4030	[Kanal %1:] Beteckning saknas i maskindata %2[%3]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Index: MD-Arrayindex
Förklaring:	På grund av axelkonfigurationen i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB förväntas en axelbeteckning för visad MD.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera axelkonfigurationen och mata in saknad beteckning i MD, eller om axeln inte skall finnas, ange maskinaxel 0 för denna kanalaxel i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED. Om det rör sig om en geometriaxel som inte skall användas (vid uteslutande 2-axlig bearbetning, t.ex. svarv), skall i MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB för motsvarande geometriaxel kanalaxel 0 matas in.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4032	[Kanal %1:] Felaktig beteckning för planaxel i %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	På grund av axelkonfigurationen i MD20150 \$MC_GCODE_RESET_VALUES resp. MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF väntas en beteckning för planaxel på angivet ställe.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ange korrekt beteckning.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4037	Vidarekoppling av axelkontainer %1 i kanal %2 aktuella tillstånd inte tillåtet
Parameter:	%1 = Axelcontainer-nummer %2 = Kanalnummer
Förklaring:	Detta fel uppträder endast vid den direkta container-vidarekopplingen. Vid den direkta container-vidarekopplingen måste endast en kanal aktivera NC-kommandot för vidarekoppling av containern. För att säkerställa detta måste de andra kanalerna befinna sig i Reset-tillstånd.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med reset. Alla andra kanaler måste sättas i reset-tillstånd.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4038	Vidarekoppling av axelcontainer %1 i aktuellt tillstånd av NCU %2 inte tillåtet
Parameter:	%1 = Axelcontainer-nummer %2 = NCU-nummer
Förklaring:	Detta fel uppträder endast vid den direkta container-vidarekopplingen. Vid den direkta container-vidarekopplingen måste endast en kanal aktivera NC-kommandot för vidarekoppling av containern. För att säkerställa detta måste de andra kanalerna befinna sig i Reset-tillstånd.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med reset. Alla andra kanaler måste sättas i reset-tillstånd.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4039	[Kanal %1:] : Axelcontainer %2 vidarekoppling inte tillåtet: Kanalen har ingen containeraxel
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Axelcontainer-nummer
Förklaring:	Detta fel uppträder endast vid den direkta container-vidarekopplingen. Kraven på direkt axelcontainervridning kan endast ske i en kanal med containeraxlar.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med Reset. Aktivera den direkta containervridningen i en kanal med containeraxlar.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4040	[Kanal %1:] Axelbeteckning %2 inkonsistent med maskindata %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: Axelbeteckning %3 = Sträng: MD-beteckning %4 = I visade maskindata är för få kanalaxlar angivna
Förklaring:	Användningen av angiven axelbeteckning i visad MD är inte konsistent med den i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB nämnda axelkonfigurationen hos kanalen. Endast vid aktiv compile-cykel "OEM-Transformation": I visad maskindata är för få kanalaxlar angivna.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera och korrigera använd beteckning i MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB och/eller MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. Endast vid aktiv compile-cykel "OEM-Transformation": Kontrollera och korrigera förutom angivna maskindata dessutom MD24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] hos aktiverad OEM-Transformation enligt funktionsbeskrivning.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4041	Maskindata %1 har projekterats med olika värden på NCU:erna.
Parameter:	%1 = Namn på maskindata
Förklaring:	Det angivna maskindatat måste projekteras enhetligt med samma värden på alla NCU:er.
Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Genomför enhetlig projektering av angivet maskindata på alla NCU:er.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4045	[Kanal %1:] Konflikt mellan maskindata %2 och maskindata %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Användningen av angiven maskindata %1 leder till en konflikt med maskindata %2.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera angivna maskindata.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4050	NC-kod-beteckning %1 har inte omprojekterats i %2
Parameter:	%1 = Sträng: Gammal beteckning %2 = Sträng: Ny beteckning
Förklaring:	Det gick inte att ge en NC-kod nytt namn på grund av en av följande orsaker: - den gamla beteckningen existerade överhuvud taget inte - den nya beteckningen ligger i ett annat typ-område. NC-koder/nyckelord kan omprojekteras med maskindata, såvida typ-området inte lämnas. Typ 1: "äkta" G-koder: G02, G17, G33, G64, ... Typ 2: namngivna G-koder: ASPLINE, BRISK, TRANS, ... Typ 3: inställbara adresser: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ... Typ 1: "äkta" G-koder: G02, G17, G33, G64, ... Typ 2: namngivna G-koder: CIP, TRANS, ... Typ 3: inställbara adresser: X, Y, I, J, K, ALF, MEAS
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 Korrigera MD10712: \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (skyddsnivå 1).
 Listan skall byggas upp enligt nedan:
 Jämn adress: Beteckning som skall ändras
 därpå följande ojämna adress: Ny beteckning
 t.ex.: \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = "ROT"
 \$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = " "
 raderar funktionen ROT ur styrningen

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4060 Standard maskindata har laddats (%1, %2, %3, %4)

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

Förklaring: Standard-MD har laddats in, eftersom
 - en kallstart har utförts, eller
 - MD-buffertspänning hade fallit bort eller
 - en initiering för laddning av standard-maskindata utförts (MD 11200 \$MN_INIT_MD).
 Uppstart med standardvärden via:
 Betjäning (t.ex. idriftagningsomkopplare)
 MD11200 \$MN_INIT_MD
 Förlust av remanenta data
 Uppstart med sparade data, utan att spara dessförinnan

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Efter automatisk laddning av standard-MD måste individuella MD för respektive anläggning anges/laddas in.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4062 Datasäkerhetsbackup har laddats

Förklaring: De på flash-minnet sparade användardatana har laddats till SRAM.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Ladda egna maskindata på nytt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4065 Buffrat minne återskapades från säkerhetskopia (dataförlust kan ha uppstått!)

Förklaring: NC-användardata såväl som remanenta PLC-data, är upplagda i ett buffrat minnesområde (SRAM). Vid uppstart har en möjlig inkonsisten i detta buffrade minne fastställts.

Det buffrade minnet har initialiserats med den senaste säkerhetskopian. Därmed är ändringarna i det buffrade minnet förlorade, vilka gjorts sedan den senaste uppdateringen av säkerhetskopian.

En möjlig orsaken för en datainkonsistens ligger i en överskriden buffertid. Beakta den nödvändiga uppstartstiden för styrningen enligt er idriftagningsmanual.

Reaktion: NC ej driftklar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Starta styrningen på nytt.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4070 Normerad maskindata ändrad

Förklaring: Styrningen arbetar med interna fysikaliska storheter (mm, grader, s, för sträcka, hastighet, acceleration, bl.a.). Enheterna för in- och utmatning av dessa värden vid programmering eller datasäkring sker delvis i andra enheter (varv/min, m/s², osv.).

Omräkningen sker med inmatningsbara normeringsfaktorer (systems specifika MD-Array MD10230 \$MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n] (n ... indexnummer 0 - 10), om motsvarande maskeringsbit är satt till "1".

Är maskeringsbiten satt till "0" sker normeringen med interna standardfaktorer.

Följande maskindata påverkar normeringen av andra 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

Efter ändring av dessa data måste NC'n startas om. Först därefter blir ändringarna verksamma.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.

Visas alarmet efter nedladdning av en i sig konsistent MD-fil, måste denna nedladdning upprepas med ytterligare en uppstart av NC. (Det står normeringsberoende maskindata i filen före normeringsfaktorena).

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

4071 Kontrollera givarens position.

Förklaring: Ett maskindata som påverkar positionen hos en givare har ändrats. Vänligen kontrollera positionsvärdet.

Vid absolutgivare:

Givarjusteringen har förändrats, axelpositionens maskinreferens kan vara förändrad, kontrollera givarjusteringen.

Övriga givare:

Axelpositionens referenspunktsreferens har förändrats, kontrollera referensförloppet.

En maskindata har ändrats som påverkar en absolutgivares positionsvärde. Vänligen kontrollera positionsvärde.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

4075 Maskindata %1 (och ev. flera) ej ändrad på grund av felaktig behörighet %2

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
%2 = Nivå på skrivskydd hos MD

Förklaring: Vid körning av en TOA-fil resp. vid skrivning av maskindata från NC-program har det försökts att skriva till ett data som har högre skyddsnivå än den i styrningen aktuella inställningen. Data har inte skrivits över, bearbetning av programmet fortsätter. Detta alarm visas endast vid första gången vid försök att skriva.

Vid körning av en TOA-fil har det försökts att skriva till ett data som har högre skyddsnivå än den i styrningen aktuella inställningen.

Datat har inte skrivits.

Detta alarm visas endast vid första gången vid försök att skriva.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Sätt erforderlig behörighet med hjälp av nyckelomkopplare eller inmatning av lösenord resp. radera aktuellt maskindata ur MD-fil / NC-program.

Sätt erforderlig behörighet via inmatning av lösenord resp. radera aktuellt maskindata ur MD-filen.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

4076	%1 Maskindata kunde inte ändras med behörighet %2
Parameter:	%1 = Antal MD %2 = inställd behörighet
Förklaring:	Vid körning av en TOA-fil resp. vid skrivning av maskindata från NC-program har det försökts att skriva till ett data som har högre skyddsnivå än den i styrningen aktuella inställningen. Data har inte skrivits över, bearbetning av programmet fortsätter. Alarmet deaktiveras med kvittering av alarmet 4075. Det kan endast raderas med Power-On. Vid körning av en TOA-fil har det försökts att skriva data som har högre skyddsnivå än den i styrningen aktuella inställningen. Data har inte skrivits. Alarmet deaktiveras med kvittering av alarmet 4075. Det kan endast raderas med Power-On.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal/service. Sätt erforderlig behörighet med hjälp av nyckelomkopplare eller inmatning av lösenord resp. radera aktuellt maskindata ur MD-fil / NC-program. Sätt erforderlig behörighet via inmatning av lösenord resp. radera aktuellt maskindata ur MD-fil.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4077	Nytt värde %1 från MD %2 ej satt. Kräver %3 Bytes för mycket %4-minne.
Parameter:	%1 = nytt värde på maskindata %2 = Maskindatanummer %3 = Övertaligt antal Bytes %4 = Typ av minne
Förklaring:	Man har försökt att ge nämnd minneskonfigurerande maskindata ett nytt värde. Ändringen utförs inte eftersom det skulle medföra en radering av användarminnet. Ändringen kräver mer användarminne än vad som finns till förfogande. Den 3:e parametern talat om med hur många Bytes man har överskridit maximalt användarminne. Den 4:e parametern anger vilken typ av minne vilkens gräns som kommer att överskridas: - "D" står för dynamiskt eller inte buffrat användarminne (där ligger t.ex. LUD-variablerna, där kommer IPO-buffertstorleken in). Storleken på denna minnestyp fastställs med aktuell storlek på minnet och värdet i MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC. - "S" står för statiskt eller buffrat användarminne (där ligger t.ex. bearbetningsprogrammen, men även korrekturdata, R-parametrar, verktygsdata). Denna minnestyp fastställs med aktuell storlek på minnet och med värdet i MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED. - "iS" står för internt statiskt eller buffrat användarminne. Denna minnestyp fastställs med aktuell storlek på minnet (inte inställbart). Några enstaka NCK-funktioner använder detta minne.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Om ändringen var oavsiktlig så kan man helt enkelt fortsätta. Alarmet har då ingen negativ påverkan. Åtgärden beror på åtkomsträtt och aktuell minnesutbyggnad hos NCK: - Den tänkta ändring gick inte att utföra -> prova med ett mindre värde. Observera då hur värdet på antal byte förändras. - Är en minnesutökning möjlig? Denna möjlighet beror på vilken typ som används. (Inte möjligt, om parameter 4 är lika med "iS"). - Eventuellt är NCK-användarminne inställt på mindre värde än vad som är möjligt. Med tillräcklig åtkomsträtt kan maskindata (se ovan) ändras. - Om parameter 4 är lika med "iS" och ingen synkron aktion används, så kan MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] sättas = 0. I annat fall kan den önskade maskindataändringen inte göras.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
4080	Felaktig konfiguration för delningsaxel i MD %1
Parameter:	%1 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Tillordningen av en positionstabell till en delningsaxel eller innehållet i en positionstabell är felaktigt resp. längden på en positionstabell har parameterats med 0.

Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Beroende på feltyp visas 3 MD-beteckningar. 1. MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: Felet beror på flerfaldig tillordning av en positionstabell (MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 resp. MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) till axlar av olika typ (linjär-/rundaxel). 2. MD 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 resp. MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: Innehållen i visade tabeller är felaktiga. - Inmatade positioner måste ordnas i stigande följd. - En bestämd position får inte vara satt flera gånger. - Om tabellen är tillordnad en eller flera moduloaxlar så måste innehållet ligga i intervallet 0 till <360 grader. 3. MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 resp. MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2: Längden på visad positionstabell n har angetts med 0.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4082	[Kanal %1:] ogiltigt värde i maskindata %2%3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Sträng: MD-fältindex
Förklaring:	Ett värde har matats in som överskrider värdeområdet eller ett gränsvärde för en variabel, ett maskindata eller en funktion.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Mata in korrekta värden,
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4090	För många fel vid uppstart
Förklaring:	Vid uppstart har fler än <n> fel uppkommit.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ställ in maskindata korrekt
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4110	IPO-takten ändrad till %1 ms
Parameter:	%1 = Sträng (ny IPO-takt)
Förklaring:	IPO-taktdelaren var inställd på ett värde som inte var en heltalsmultipel av positionsregulatortakttdelaren. Delningsfaktorn (MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) har ökat. Vid PROFIBUS/PROFINET: MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO har på grund av den ändrade DP-takten (MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME) ändrats i SDB.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO har anpassats.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4111	PLC-takt förhöjd till %1 ms
Parameter:	%1 = Sträng (ny PLC-takt)
Förklaring:	PLC-taktdelen var inställd på ett värde som inte var en heltalsmultipel av IPO-taktdelaren. Delaren (MD10074 \$PLC_IPO_TIME_RATIO) har ökats. För PROFIBUS/PROFINET: MD10074 \$PLC_IPO_TIME_RATIO har på grund av den ändrade DP-takten (MD10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME) ändrats i SDB.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD10074 \$MN_PLC_IPO_TIME_RATIO har anpassats. Anpassa maskindatana.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4112	Servo-takt ändrad till %1 ms
Parameter:	%1 = Sträng (ny Servo-takt)
Förklaring:	Endast för PROFIBUS/PROFINET: MD10060 \$POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO har på grund av den ändrade DP-takten (MD10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME) ändrats i SDB.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO har anpassats.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4113	Sysclock-takt ändrad till %1 ms
Parameter:	%1 = Sträng (ny PLC-takt)
Förklaring:	Endast för PROFIBUS/PROFINET: MD10050 \$SYSCLOCK_CYCLE_TIME har på grund av den ändrade DP-takten ändrats i SDB.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME har anpassats.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4114	Fel i DP-takt hos SDB
Parameter:	%1 = Sträng (ny PLC-takt)
Förklaring:	Endast för PROFIBUS/PROFINET: DP-takten i SDB är felaktig och kan inte ställas in. Default-värdet för MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME kommer att ställas in.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera SDB
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4115	Tidsförhållandet kommunikations-task till IPO ändrat till %1
Parameter:	%1 = Sträng (ny PLC-takt)
Förklaring:	Värdet i MD10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO har anpassats. Detta kan endast inträffa om värdet i maskindatat är mindre än 1 och därmed är framräknad tid ingen multipel av positionsregulatoriden.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD10072 \$MN_COM_IPO_TIME_RATIO har anpassats. Kontrollera att det nya värdet passar.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4150	[Kanal %1:] Ogiltigt anrop av subprogram med M-kod projekterat
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] eller MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR innehåller ogiltiga projekteringsdata: I MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] för projektering av subprogramanrop med M-kod, har en M-kod som redan är upptagen av systemet använts och kan inte ersättas av ett subprogramanrop: - M0 till M5, - M17, M30, - M19, M40 till M45, - M-kod för omkoppling spindeldrift/axeldrift enligt MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (default: M70), - M-koder för nibbling/stansning enligt projektering via MD26008 \$MC_NIBBLE_PUNCH_CODE om den har aktiverats via MD26012 \$MC_PUNCHNIB_ACTIVATION. - Vid applicerade externa språk (MD18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE) dessutom M96 till M99. MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR innehåller ett ogiltigt fältindex från MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Tillåtet är för tillfället värdena 0 till 9. Det aktuella maskindatat kommer att återställas till grundvärdet -1. Därmed är funktionen deaktiverad. I MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE för projektering av subprogramanrop med M-kod har angivits en M-kod som redan är upptagen av systemet och kan inte ersättas med ett subprogramanrop (M0 till M5, M17, M19, M30, M40 till M45, M70). Vid aktiva externa språk är dessutom M96 - M99 spärrade.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Projektera en av systemet ej använd M-kod i MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] resp. ett tillåtet fältindex i MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR. Projektera i MD10715 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE en M-kod som inte är använd av systemet (M0 till M5, M17, M19, M30, M40 till M45, M70).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4152	Otillåten projektering av funktionen 'Blockvisning med absolutvärden'.
Förklaring:	Funktionen "Blockvisning med absolutvärden" har parametrerats otillåtet: - Med MD28400 \$MC_MM_ABSBLOCK har en otillåtet blocklängd ställts in: Maskindatat kontrolleras vid uppstart med avseende på följande värden: 0, 1, 128 bis 512 - Med MD28402 \$MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[] har ett otillåtet visningsområde ställts in. Maskindatat kontrolleras vid uppstart med avseende på följande övre och undre gränsvärden: 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). Kommer man utanför gränserna visas alarm 4152.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Dimensionera blocklängd/visningsområde inom tillåtna gränser.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4160	[Kanal %1:] Ogiltig M-kod projekterad för spindelomkoppling
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	I MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR för projektering av M-koder för spindelomkoppling till axeldrift har en M-kod använts som redan är använd av systemet och kan inte användas för omkoppling. (M1 till M5, M17, M30, M40 till M45).
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Projektera en M-kod i MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR som inte används av systemet (M1 till M5, M17, M30, M40 till M45).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4180	Ogiltiga M-funktionsnummer för interruptprogram (ASUP)
Förklaring:	Ogiltiga M-funktionsnummer för ASUP aktivering projekterade. I MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT eller MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT för projektering av M-nummerområde för aktivering/deaktivering av ett interruptprogram, har ett ogiltigt M-nummer projekterats.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera MD10804 \$MN_EXTERN_M_NO_SET_INT och MD10806 \$MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4181	[Kanal %1:] Ogiltig tillordning av ett M-hjälpfunktionsnummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	I MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE eller MD22256 \$MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE för projektering av en ny fördefinierad M-kod har ett nummer angivits, som är använt av systemet och kan därmed inte användas. (M0 till M5, M17, M30, M40 till M45).
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Projektera en från systemet (M0 till M5, M17, M30, M40 till M45) ej använd M-kod i MD22254 \$MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE eller MD22256 \$MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4182	[Kanal %1:] Otillåtet M-hjälpfunktionsnummer i %2%3, MD återställt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Maskindatabeteckning %3 = ev. MD-index

Förklaring:	I angivet maskindata har vid projektering av en M-kod ett nummer angivits, som redan är upptaget av systemet och därmed ej kan användas fritt. (M0 till M5, M17, M30, M40 till M45 och vid användande av ISO-dialekt även M98, M99). Det av användaren använda värdet har återställts av systemet till defaultvärdet.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Projektera en M-kod i maskindata som inte är upptaget av systemet (M0 till M5, M17, M30, M40 till M45 och vid användande av ISO-dialekt även M98, M99).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4183 [Kanal %1:] M-kodsnummer %2 använt flera gånger (%3 och %4)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = M-kod nummer %3 = Maskindatabeteckning %4 = Maskindatabeteckning
Förklaring:	I angivet maskindata har ett nummer använts flera gånger för projekteringen av en M-kod.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera angivna maskindata och ange entydig tillordning av M-kodersnummer.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4184 [Kanal %1:] Otillåten fördefinierad hjälpfunktion i %2[%3], MD återställt.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Maskindatabeteckning %3 = ev. MD-index
Förklaring:	I angiven maskindata har projekteringen av en fördefinierad hjälpfunktion angivits felaktigt. Det av användaren nyttjade värdet har återställts av systemet till defaultvärde.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Projektera ett giltigt värde i angivet maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4185 [Kanal %1:] Otillåten projektering av en hjälpfunktion %2 %3 %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Typ av hjälpfunktion %3 = extension %4 = Hjälpfunktionsvärde
-------------------	---

Förklaring: Projekteringen av en hjälpfunktion är felaktigt.
Fördefinierade hjälpfunktioner kan inte omprojekteras med användardefinierade hjälpfunktioner.
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 ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Omprojektera hjälpfunktion

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4200 [Kanal %1:] Geometriaxel %2 får inte vara deklarerad som rundaxel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn

Förklaring: Geometriaxlarna bildar ett kartesiskt koordinatsystem, därmed leder deklarationen av en geometriaxel som rundaxel till en definitionskonflikt.

Reaktion: NC ej driftklar.
BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
Tag bort rundaxeldefinitionen hos denna maskinaxel.
Dessutom skall geometriaxelindex för visad geometriaxel fastställas över MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
Med samma index är kanalaxelnumret sparad i kanalspecifika MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Kanalaxelnummer minus 1 ger kanalaxelindexet, under detta, i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED hittas maskinaxelnumret.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4210 [Kanal %1:] Spindel %2 Rundaxeldeklaration saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Skall en maskinaxel köras som spindel, måste denna maskinaxel vara deklarerad som rundaxel.

Reaktion: NC ej driftklar.
BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Aktivera rundaxeldeklaration för denna maskinaxel i axelspecifika MD30300 \$MA_IS_ROT_AX.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4215 [Kanal %1:] Spindel %2 Moduloaxeldeklaration saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Spindelfunktionalitet förutsätter en moduloaxel (positioner i [grd]).

Reaktion: BAG ej driftklar.
 Kanal ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 Sätt MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4220 [Kanal %1:] Spindel %2 deklarerad flera gånger

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Spindelnumret finns flera gånger i kanalen.

Reaktion: NC ej driftklar.
 BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Kontakta auktoriserad personal/service.
 I axelspecifika MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX lagras spindelnumret. Vilken kanal denna maskinaxel / spindel tillordnas, kan ses i maskindataindex. (Maskinaxelnumret står i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4225 [Kanal %1:] Axel %2 Rundaxeldeklaration saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axelnamn, Axelnummer

Förklaring: Modulofunktionalitet förutsätter en rundaxel (positioner i [grd]).

Reaktion: BAG ej driftklar.
 Kanal ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 Sätt MD30300 \$MA_IS_ROT_AX.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4230 [Kanal %1:] Ändring av data från extern enhet är inte möjligt i aktuellt kanal-tillstånd.

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Inmatning av dessa data är inte tillåtet under bearbetning av NC-program (t.ex. settingdata för arbetsfältsbegränsning eller för testmatning).

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Data skall ändras innan start av NC-program.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

4240 **Beräkningstidspill (overflow) på IPO- eller positionsregulatornivå, IP %1**

Parameter: %1 = Programställe
Förklaring: Inställningar för interpolerings- och positionsregulator takten ändrades före senaste uppstart på så sätt, att för vederbörliga cykliska tasks nu endast en liten del datortid kvarstår.
 Alarmet kommer omedelbart efter uppstart, om det för en task vid stående axlar och icke startat NC-program inte finns tillräckligt med datortid. Alarmet kan dock även komma först efter anrop av beräkningsintensiva NC-funktioner under bearbetning av program.
Reaktion: NC ej driftklar.
 NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
 BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.
 Fördröjning av alarmreaktion är annullerad.
Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 Optimera takttider MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO och/eller ändra försiktigt MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO.
 Testet bör ske med ett NC-program som åstadkommer den högsta möjliga styrningsbelastningen. För säkerhets skull skall fastställda tider förses med en säkerhetsmarginal på 15 - 25%.
Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4260 **Maskindata %1 är otillåtet**

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring: Det valda nockparet har inte aktiverats via MD10450 \$MN_SW_CAM_ASSIGN_TAB eller flera nockpar har valts ut.
Reaktion: BAG ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd: Aktivera nockpar resp. välj endast ett nockpar.
Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4270 **Maskindata %1 innehåller tillordning till ej aktiva NCK in-/utgångsbyte %2**

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
 %2 = Index
Förklaring: Angivet maskindata tillordnar en NC-funktion till en digital in-/utgångsbyte resp. en analog in-/utgångssignal, vars bearbetning inte har aktiverats.
Reaktion: NC ej driftklar.
 Kanal ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigera maskindata.
Aktivera nödvändiga in-/utgångar över 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
Aktivering av snabba in-/utgångar förutsätter inte att motsvarande hårdvara finns på styrningen. Alla funktioner som använder snabba in-/utgångar, kan - vid motsvarande reduktion av krav på reaktionstid - även betjänas genom de i VDI-gränssnittet definierade PLC-förutsättningarna.
Höj aktiverade in-/utgångar genom den cykliska behandlingen av PLC-manipulationssignaler genom tidsbehovet hos IPO-takten. Hänvisning: Deaktivera ej använda in-/utgångar.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4275 Maskindata %1 och %2 NCK utgångsbyte nr. %3 tillordnad flera gånger

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
%2 = Sträng: MD-beteckning
%3 = Nr. på utgång

Förklaring: Angivna maskindata tillordnar 2 NC-funktioner på samma digital/analogutgång.

Reaktion: NC ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Kontakta auktoriserad personal/service. Korrigera maskindata.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4280 Tillordning av NCK in-/utgångsbyte i MD %1[%2] passar inte till hårdvara

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
%2 = Index: MD-Array

Förklaring: Vid uppstart hittades inte den i maskindata angivna in/utgångsmodulen på angiven kortplats.

Reaktion: NC ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera hårdvaran resp. korrigera motsvarande maskindata. Hänvisning: Övervakningen av hårdvarukonfiguration sker oberoende av antalet aktiverade in/utgångar (MD10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

4282 Flerfaldig beläggning av hårdvara för externa NCK utgångar

Förklaring: Flera utgångar har projekterats till samma HW-Byte.

Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal/service. Ändra MD10364 \$MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT eller MD10368 \$MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4300 Deklaration i MD %1 för axel %2 inte tillåten.

Parameter:	%1 = Sträng: MD-beteckning %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Axlar kan inte drivas som konkurrerande positionsaxlar, t.ex. då axeln, slavaxeln finns i en sluten resp. tillslutande gantry-förband.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal/service. Återställ MD30450 \$MA_IS_CONCURRENT_POS_AX för aktuell axel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4310 Deklaration i MD %1 Index %2 inte tillåten.

Parameter:	%1 = Sträng: MD-beteckning %2 = Index: MD-Arrayindex
Förklaring:	Värdena i MD måste i array stå i stigande ordning.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigera maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

4320 Axel %1 Funktion %2 %3 och %4 ej tillåten

Parameter:	%1 = Sträng: Axelbeteckning %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Sträng: Bit %4 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Funktioner aktiverade av angivna maskindata kan inte aktiveras samtidigt för en axel.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Deaktivera en av funktionerna.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4334	[Kanal %1:] Summan av finkorrektörer i parameter %2 hos orienterbar verktygsbärare %3 är för stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Ogiltig parameter hos orienteringsbar verktygshållare %3 = Nummer på orienteringsbar verktygshållare
Förklaring:	Maximalt tillåtet värde på finkorrektör hos en orienterbar verktygsbärare begränsas av MD20188 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN för linjära axlar och MD20190 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT för roterande axlar. Alarmet kan endast uppstå när SD42974 \$SC_TOCARR_FINE_CORRECTION är skilt från noll.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ange giltigt finkorrektörsvärde.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4336	[Kanal %1:] Orienterbar verktygsbärare Nr. %2 för orienterings-transformation %3 existerar inte.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Nummer på orienteringsbar verktygshållare %3 = Nummer på orienteringstransformation som skall parametreras med den orienterbara verktygsbäraren.
Förklaring:	Orienterbar verktygsbärare, vars data skall användas för parametring av orienteringstransformation (se MD2.... \$MC_TRAFO5_TCARR_NO...) existerar inte.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ange giltigt verktygsbärarnummer.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4338	[Kanal %1:] Ogiltig transformationstyp '%2' i Toolcarrier %3 för orienteringstrafo %4.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Trafotyp %3 = Nummer på orienteringsbar verktygshållare %4 = Nummer på orienteringstransformationen som skall parametreras med den orienterbara verktygsbäraren.
Förklaring:	Orienteringstransformationens parametrar hämtas från data hos en orienterbar verktygsbärare. Denna orienterbara verktygsbärare innehåller en ogiltig transformationstyp. (tillåtet är typerna T, P och M).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ange giltig transformationstyp.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
4340	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltig transformationstyp i transformation nr. %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Transformationsnummer
Förklaring:	I en av maskindata \$MC_TRAFO_TYPE... har ett ogiltigt, dvs. ej definierat nummer matats in. Detta alarm kommer även när en angiven transformationstyp inte är möjlig i vald styrning (t.ex. 5-axlig transformation).

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ange giltig transformationstyp.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4341	[Kanal %1:] Block %2 Inget datablock finns för transformation nr. %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Transformationsnummer
Förklaring:	För varje sammanhörande grupp av transformationer (t.ex. orienteringstransformationer, transmit, tracyl osv.) finns endast ett begränsat antal maskindata tillgängligt (i regel 2). Försöker man ställa in fler transformationer i en grupp visas detta alarm. Exempel: Två orienteringstransformationer är tillåtet. I maskindata står till exempel: TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1:a Orienteringstransformationen TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2:a Orienteringstransformationen TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1:a Transmitttransformationen TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3:e Orienteringstransformationen ==> Denna inmatning leder till alarm
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Skriv in giltiga maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4342	[Kanal %1:] Ogiltiga maskindata för allmän 5-axel transformation, fel nr. %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Feltyp.
Förklaring:	Maskindata som beskriver axelriktningar och grundorienteringen resp. ingångsaxlar vid allmän 5-axlig transformation är ogiltig. Den visade felparametern beskriver alarmorsaken närmare: - 1: Den första axeln (MD2.... \$MC_TRAFO5_AXIS1_...) är inte definierad (alla tre vektorinmatningarna är 0). - 2: Den andra axeln (MD2.... \$MC_TRAFO5_AXIS2_...) är inte definierad (alla tre vektorinmatningarna är 0). - 3: Grundorienteringen (MD2.... \$MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) är inte definierad (alla tre vektorinmatningarna är 0). - 4: Den 1:a och 2:a axeln är (i det närmaste) parallella - 5: Vid MD2.... \$MC_TRAFO_TYPE_... = 56 (vridbart verktyg och vridbart arbetsstycke) finns det ingen 4-axlig transformation, d.v.s. det måste alltid finnas 2 rundaxlar. (se MD2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN_...) - 6: Den tredje axeln (MD2.... \$MC_TRAFO5_AXIS3_...) är inte definierad (alla tre vektorinmatningarna är 0). (6-axlig transformation). - 7: Verktygets normalvektor (MD2.... \$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) är inte definierad (alla tre vektorinmatningarna är 0). (6-axlig transformation). - 8: Verktygens grundorientering (MD2.... \$MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) och verktygets normalvektor (MD2.... \$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) är (näst intill) parallella (6-axlig transformation). - 9: Den första externa axeln (MD2.... \$MC_TRAFO7_EXT_AXIS1_...) är inte definierad (alla tre vektorinmatningarna är 0) (7-axelstransformation). - 10: Ogiltig transformationstyp (MD2.... \$MC_TRAFO_TYPE_...). För den generiska 7-axliga transformationen har en transformationstyp skiljt från 24 matats in.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ställ in giltiga maskindata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4343	[Kanal %1:] Försök att ändra maskindata till en aktiv transformation.
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Försök har gjorts att ändra maskindata för en aktiv transformation samt att aktivera denna med RESET resp. NEWCONFIG.
Reaktion:	Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ställ in giltiga maskindata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4344	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 definierad i \$NK_NAME[%4] står inte tillförfogande i aktuell kanal
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn %4 = Kedjeelementindex
Förklaring:	I det angivna kedjeelementet har en maskinaxel angivits, som vid transformationsval i aktuell kanal inte står till förfogande, d.v.s. denna axel är för tillfället tillordnad en annan kanal.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Specificera aktuell axel i kanalen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4345	[Kanal %1:] Felaktig parametrering i kedjad transformation nr. %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Transformationsnummer
Förklaring:	En kedjad transformation är felaktigt parameterad (MD24995 \$MC_TRACON_CHAIN_1 resp. MD24996 \$MC_TRACON_CHAIN_2). Följande felorsaker är möjliga: - Listan med kedjade transformationer börjar med 0 (minst en inmatning skiljd från 0 krävs) - Listan med kedjade transformationer innehåller ett nummer på en transformation som inte finns. - Numret på en transformation i listan är högre eller lika med numret på den kedjade transformationen. Exempel: Kaskaderad transformation är den fjärde transformationen i systemet, d.v.s. MD24400 \$MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Då får endast värdena 1, 2 eller 3 skrivas i i tillhörande lista (t.ex. MD24995 \$MC_TRACON_CHAIN_1[...]). - En otillåten kedjning har ställts in. Följande inskränkningar gäller för närvarande: Högst 2 transformationer får vara kedjade. Den första transformationen måste vara en orienteringstransformation, transmit, mantelkurvtransformation eller sned axel. Den andra transformationen måste vara sned axel transformationen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ställ in giltig kedjad transformation.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4346 [Kanal %1:] Felaktig tillordning av geometriaxel i maskindata %2[%3]

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Namn på maskindata
%3 = Transformationsnummer

Förklaring: MD2.... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB... innehåller en ogiltig inmatning. Följande felorsaker är möjliga:
- Inmatningen refererar till en icke existerande kanalaxel.
- Inmatningen är 0 (ingen axel), även om axelns transformation behöver en geometriaxel.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Korrigera MD2.... \$MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB... resp. MD2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN....

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4347 [Kanal %1:] Felaktig tillordning av kanalaxel i maskindata %2[%3]

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Namn på maskindata
%3 = Transformationsnummer

Förklaring: MD2.... \$MC_TRAFO_AXIS_IN... innehåller en ogiltig inmatning. Följande felorsaker är möjliga:
- Inmatningen refererar till en icke existerande kanalaxel.
- Inmatningen är 0 (ingen axel), fastän axelns transformation behöver en kanalaxel.
- Vid 7-axlig transformation har fler än en extern axel matats in i MD2.... \$MC_TRAFO_AXIS_IN....

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Korrigera MD2.... \$MC_TRAFO_AXES_IN....

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4348 [Kanal %1:] Block %2 Konfigurationsfel %6 i transformation \$NT_NAME[%5] = '%3'.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Transformationsdatablockets namn
%4 = Transformationsdatablockets index | felnummer

Förklaring:

Transformationsdatablocket är felaktigt. Felorsaken bestäms närmare genom följande felnummer:

- 1. Trafotypen är inte känd, d.v.s. \$NT_TRAFO_TYPE[n] innehåller ett ogiltigt namn.
- 2. Maskinkinematiken är inte definierad, d.v.s. såväl i \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] som även i \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] finns ingen hänvisning till ett kinematiskt kedjeelement i maskinens kinematikbeskrivning.
- 3. Det kinematiska kedjeelementet med det i \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] ingående namnet har ingen förbindelse med root-elementet.
- 4. Det kinematiska kedjeelementet med det i \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] ingående namnet har ingen förbindelse med root-elementet.
- 5. Det kinematiska kedjeelementet med det i \$NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] ingående namnet hittades inte.
- 6. Det existerar inget kinematiskt kedjeelement (MD18880 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM är noll).
- 8. Det kinematiska kedjeelementet med det i \$NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] ingående namnet hittades inte.
- 9. Det kinematiska kedjeelementet med det i \$NT_T_REF_ELEM[n] ingående namnet hittades inte.
- 10. Den i \$NT_ROT_AX_NAME[n,0] definierade rundaxeln hittades inte i den kinematiska kedjan.
- 11. Den i \$NT_ROT_AX_NAME[n,1] definierade rundaxeln hittades inte i den kinematiska kedjan.
- 12. Den i \$NT_ROT_AX_NAME[n,2] definierade rundaxeln hittades inte i den kinematiska kedjan.
- 20. Den i \$NT_GEO_AX_NAME[n,0] definierade linjärsaxeln hittades inte i den kinematiska kedjan.
- 21. Den i \$NT_GEO_AX_NAME[n,1] definierade linjärsaxeln hittades inte i den kinematiska kedjan.
- 22. Den i \$NT_GEO_AX_NAME[n,2] definierade linjärsaxeln hittades inte i den kinematiska kedjan.
- 30. Grundorienteringen är inte definierad, d.v.s. alla tre komponenter i \$NT_BASE_ORIENT[n,0..2] är noll.
- 31. Orienteringens normalvektor är inte definierad, d.v.s. alla tre komponenter i \$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n,0..2] är noll.
- 32. Vektorerna för definition av grundorienteringen (\$NT_BASE_ORIENT[n,0..2]) och grundnormalvektorn (\$NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n,0..2]) är parallella.
- 40. Den första och den andra orienteringsaxeln i en orienteringstransformation är parallella.
- 41. Den andra och den tredje orienteringsaxeln i en orienteringstransformation är parallella.
- 42. Ingen orienteringsaxel har definierats (en orienteringstransformation behöver minst en orienteringsaxel).
- 43. Ogiltig 3-axlig orienteringstransformation: Orienteringsaxeln är inte vertikal mot det av de båda geometriaxlarna bildade planet.
- 47. Det i \$NT_CLOSE_CHAIN_P angivna kedjeelementet hittades inte.
- 48. Det i \$NT_CLOSE_CHAIN_T angivna kedjeelementet hittades inte.
- 50. För en orienteringstransformation resp. en lutande axeltransformation har mindre än två geometriaxlar definierats.
- 51. För en orienteringstransformation med fler än en orienteringsaxel har inte alla tre geometriaxlarna definierats.
- 60. Geometriaxlarna 1 och 2 är parallella.
- 61. Geometriaxlarna 1 och 3 är parallella.
- 62. Geometriaxlarna 2 och 3 är parallella.
- 65. De 3 geometriaxlarna ligger i ett plan.
- 70. Det finns ingen geometriaxel definierad.
- 71. Den enda definierade geometriaxeln måste stå i \$NT_GEO_AX_NAME[n,0].
- 72. I \$NT_GEO_AX_NAME[n,1] är ett axelnamn angivet.
- 73. Fler än 2 geometriaxlar har definierats.
- 74. I \$NT_ROT_AX_NAME[n,2], och endast där, måste ett axelnamn stå.
- 75. Den första geometriaxeln är inte vertikal mot rundaxeln.
- 76. Den andra geometriaxeln är inte parallell med rundaxeln.
- 77. Den 3:e linjärsaxeln är inte vertikal mot rundaxeln och den första geometriaxeln.
- 78. Fler än en extra linjärsaxel har definierats.
- 79. Otillåten typ för ett kinematiskt kedjeelement (t.ex. manuell rundaxel).
- 80. Otillåten definitionsföljd hos orienteringsaxlarna. Orienteringsaxlarna i \$NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] måste definieras utan luckor och börja med index 0. Axelordningsföljden i \$NT_ROT_AX_NAME[n,0..2] måste vara lika med axelordningsföljd i den kinematiska kedjan (vid genomkörningen av kedjan från slutet av delkedjan till slutet av verktygskedjan).
- 81. En orienteringsaxel har programmerats flera gånger.
- 82. Parametreringen av den första orienteringsaxeln som spindel är otillåten.
- 83. Parametreringen av den andra orienteringsaxeln som spindel är otillåten.
- 84. Parametreringen av den tredje orienteringsaxeln som spindel är otillåten.

- 87. Parametreringen av den första orienteringsaxeln som Hirthaxel är felaktig, d.v.s. minst en av maskindatana MD30502 \$MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30501 \$MA_INDEX_AX_NUMERATOR resp. MD30330 \$MA_MODULO_RANGE (vid moduloaxlar) är noll.
- 88. Parametreringen av den andra orienteringsaxeln som Hirthaxel är felaktig. Felvillkoren är de samma som för felnummer 87.
- 89. Parametreringen av den tredje orienteringsaxeln som Hirthaxel är felaktig. Felvillkoren är de samma som för felnummer 87.
- 100. Det maximala antalet kinematiska element (summan av linjäraxlar, rundaxlar och konstanta element) har överskridits. Därvid räknas en följd av konstanta element i en kedja, som inte avbryts av en axel, endast som ett element.
För orienteringstransformationer är för tillfället maximalt 15 kinematiska element tillåtna.
- 101. Det maximala rundaxelantalet i en kinematisk kedja för att definiera en transformation har överskridits.
- 103. Det maximala antalet element i definitionen av den kinematiska kedjan för verktyget har överskridits.
- 104. Det maximala antalet element i definitionen av den kinematiska kedjan för operatet har överskridits.
För orienteringstransformationer är för tillfället maximalt 6 rundaxlar tillåtna.
- 106. Det maximalt tillåtna antalet kedjeelement för den interna framställningen av maskinkinematiken har överskridits.
- 200. På kedjeslutet hos delkedjan har ett korrekturelement definierat trots att bit 7 i \$NT_CNTRL[n] är satt (slut delkedja).
- 201. På kedjeslutet hos verktygskedjan har ett korrekturelement definierat trots att bit 8 i \$NT_CNTRL[n] är satt (slut verktygskedja).
- 300. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,0] hänvisas, hittades inte.
- 301. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,1] hänvisas, hittades inte.
- 302. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,2] hänvisas, hittades inte.
- 303. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,3] hänvisas, hittades inte.
- 310. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,0] hänvisas, hittades inte.
- 311. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,1] hänvisas, hittades inte.
- 312. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,2] hänvisas, hittades inte.
- 313. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,3] hänvisas, hittades inte.
- 320. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,0] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 321. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,1] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 322. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,2] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 323. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_P[n,3] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 330. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,0] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 331. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,1] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 332. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,2] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 333. Kedjeelementet, till vilket det med \$NT_CORR_ELEM_T[n,3] hänvisas, ligger inte i det tillhörande avsnittet.
- 10000. Otillåten redundant rundaxel. Vid orienteringstransformation är (förnärvarande) endast en redundant rundaxel tillåten. Denna rundaxel måste vara den första axeln i den kinematiska kedjan.

Reaktion:

Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd:

Definiera giltigt transformationsdatablock.

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

4349

[Kanal %1:] Det finns ingen ledig minnesplats för transformationer till förfogande.

Parameter:

%1 = Kanalnummer
 %2 = Numret på den redan aktiva transformationen

Förklaring:

Varje kinematisk transformation i NCK behöver en definierad minnesplats. Är MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS skilt från noll, så anger detta, hur många kinematiska transformationer totalt som samtidigt kan vara aktiva i NCKn. Är MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS lika med noll, så bestäms det maximala antalet samtidigt aktiva kinematiska transformationer automatiskt (för tillfället tjugo gånger antalet befintliga kanaler).

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Öka värdet på MD 18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

4400	MD-ändring framkallar reorganisation av det buffrade minnet (type %1), (dataförlust!) - %2
Parameter:	%1 = Minnestyp %2 = i förekommande fall MD-beteckning
Förklaring:	En MD som konfigurerar buffrat minne har ändrats. Uppstart av NC med förändrade data framkallar reorganisation av buffrat minne och därmed förlust av alla buffrade användardata (NC-program, verktygsdata, GUD, SSFK, ...). Betydelse av 1:a parametern 0x00 buffrat minne (internt) 0x01 buffrat minne
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Om styrningen innehåller icke sparade användardata, så måste en datasäkring göras före nästa uppstart av NC. Med manuell återställning av ändrade maskindata till värden lika senaste uppstart, kan reorganisation av minnet undvikas.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

4402	%1 föranleder återställning av maskindata
Parameter:	%1 = Maskindata
Förklaring:	Är dessa maskindata inställd, kommer de aktuella maskindatavärdena att skrivas över av de förinställda värdena vid nästa uppstart. Det kan under omständigheterna leda till förlust av data (även i buffertminne).
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Om styrningen innehåller icke sparad användardata, så måste en datasäkring göras före nästa uppstart av NCK. Med manuell återställning av ändrad maskindata till värden lika senaste uppstart, kan reorganisation av minnet undvikas.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

4500	Vid skrivning av AMR back-upfil %1 har felet %2 uppstått (dataförlust!)
Parameter:	%1 = Filnamn %2 = Felkod
Förklaring:	Back-up-filen för den automatiska minnesrekonfigurationen kunde inte skrivas
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4501	Vid läsning av AMR back-upfil %1 har felet %2 uppstått (dataförlust!)
Parameter:	%1 = Filnamn %2 = Felkod
Förklaring:	Back-upfilen för den automatiska återkonfigurationen av minnet kunde inte läsas
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

4502	[Kanal %1:] Anakronism %2(%3) -> %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Sträng: MD-beteckning %4 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Tills nu har reset-förhållandet i 6:e och 8:e G-gruppen fastställts i MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK Bit4 och Bit5. Denna inställning sker fr.o.m. nu i MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE. För att kunna handha "gamla" backuper kommer "gamla" värden tas ur MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK och matas in i MD20152 \$MC_GCODE_RESET_MODE.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
4503	[TO-enhet %1:] H-nummer %2 använt flera gånger. Maskindata är inte satt.
Parameter:	%1 = TO-enhet %2 = H-nummer
Förklaring:	Detta fel kan bara komma när MD10880 \$MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 resp. 2. Den Power-On verksamma MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 har återställts. Vid kontroll av datainnehållet har det fastställts att några skär i samma TO-enhet har samma H-nummer. De var tidigare förbundna med varandra. MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 förblir satt och kommer inte att överföras till datainnehållet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	H-nummer får bara anges en gång inom en TO-enhet. Då kan MD10890, \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 0 sättas och en varmstart kan göras
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
4600	ogiltig handrattstyp för %1. Handratt
Parameter:	%1 = Handrattsnummer
Förklaring:	Den via MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT begärda handrattstypen (hårdvarusegment) för %1. Handratt ogiltig.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Konfigurera en giltig typ via MD11350 \$MN_HANDWHEEL_SEGMENT för den önskade handratten.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4630	ogiltig handrattsmodul för %1. Handratt
Parameter:	%1 = Handrattsmodul
Förklaring:	Endast vid PROFIBUS/PROFINET: Den för konfiguration av PROFIBUS-handrattar nödvändiga tillordningen i \$MN_HANDWHEEL_MODULE till en motsvarande inmatning i maskindataarray \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] saknas.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	För den önskade PROFIBUS-handratten konfigurera MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE så, att en giltig tillordning uppstår till inmatningen i maskindataarray MD11353 \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4631	ogiltig handrattsingång för %1. Handratt
Parameter:	%1 = Handrattsingång

Förklaring:	Endast vid PROFIBUS/PROFINET: Den via maskindata \$MN_HANDWHEEL_INPUT begärda handrattsingången för %1. Handratt är inte tillgänglig för PROFIBUS-handrattar.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Konfigurera den begärda PROFIBUS-handratten till en tillåten handrattsingång med MD11352 \$MN_HANDWHEEL_INPUT.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
4632	logisk basadress för PROFIBUS-handrattsingång för %1. Handratt saknas.
Parameter:	%1 = Handrattsnummer
Förklaring:	Endast vid PROFIBUS/PROFINET: Den, via maskindata \$MN_HANDWHEEL_MODULE inställda, log. basadressen för PROFIBUS-handrattsingången i maskindataarray \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] saknas i den aktuella Step7-HW-konfigurationen.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera, om MD11351 \$MN_HANDWHEEL_MODULE är riktig för begärd handratt. Kontrollera, om inställd, den log. basadressen för PROFIBUS-handrattsingången i MD11353 \$MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] är riktig.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
5000	Kommunikationsuppdrag kan inte utföras %1
Parameter:	%1 = Hänvisning till vilka resurser som har löpt ut.
Förklaring:	Kommunikationsuppdraget (Datautbyte mellan NC och HMI t.ex.: Ladda ett NC-program) kan inte utföras på grund av för lite minnesplats. Orsak: För många parallella kommunikationsuppdrag.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Reducera antalet tidsparallella kommunikationsuppdrag eller öka MD10134 \$MN_MM_NUM_MMC_UNITS - Återstarta kommunikationsuppdraget. Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Inga åtgärder är möjliga - betjäningen, som ledde till alarmet, måste upprepas. Visning av alarmet raderas med Cancel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
6000	Uppdelning av minne har skett med standardmaskindata
Förklaring:	Minnesförvaltningen kunde inte använda de i maskindata angivna värdena för uppdelning av NC-användarminne, då det användbara totala minnet kan användas både som statiskt och dynamiskt minne för NC-användaren (t.ex. för makrodefinitioner, användarvariabler, antal verktygskorrektörer, antal kataloger och filer m.m.) och därför inte räcker till.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Gör ny indelning av NC-minnet! En bestämt MD för tilldelning av NC-användarminne kan inte anges som alarmorsak. Därför måste man utgå från default-värden i maskindata och genom en stegvis ändring av den användarspecifika minnesuppdelningen för att hitta det MD som utlöste alarmet. För det mesta är endast en MD satt för stor, därför rekommenderas att reducera minnet med en viss storlek i flera MD.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

6010 **[Kanal %1:] Datablock %2 har inte eller bara delvis skapats, felnummer %3**

Parameter:

%1 = Kanalnummer

%2 = Sträng (Blocknamn)

%3 = Intern felkod

Förklaring:

Datahanteringen har hittat ett fel vid uppstarten. Nämnt datablock har eventuellt inte skapats. Felnumret ger besked om typen av fel. Ett systemfel som inte kan avhjälpas finns om felnumret är >100000. Annars har användarminnet gjorts för litet. I detta fall har (användar-)felnumren följande betydelse:

- Felnummer 1: Minnesutrymme saknas
- Felnummer 2: Maximalt antal möjliga symboler överskridet
- Felnummer 3: Index 1 utanför giltigt värdeområde
- Felnummer 4: Namnet finns redan i kanalen
- Felnummer 5: Namnet finns redan i NCK

Om felet uppstår efter inläsning av cykler, makrodefinitioner eller definitioner för globala användardata (GUD), så har maskindata för konfiguration av användarminnet parameterats felaktigt. I alla andra fall leder ändring av redan korrekta maskindata till fel i konfigurationen av användarminnet.

Följande blocknamn (2:a parameter) är kända i NCK (system- och användardatablock totalt; endast problem i användardatablock kan i regel avhjälpas med ingrepp av användaren):

- | | |
|--------------|--|
| - _N_NC_OPT | - Systeminternt: Optionsdata, NCK global |
| - _N_NC_SEA | - Systeminternt: Driftdata, NCK global |
| - _N_NC_TEA | - Systeminternt: Maskindata, NCK global |
| - _N_NC_CEC | - Systeminternt: 'cross error compensation' |
| - _N_NC_PRO | - Systeminternt: Skyddsområde, NCK global |
| - _N_NC_GD1 | - Användare: 1:a GUD blocket bestämt med _N_SGUD_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD2 | - Användare: 2:a GUD blocket bestämt med _N_MGUD_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD3 | - Användare: 3:e GUD blocket bestämt med _N_UGUD_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD4 | - Användare: 4:e GUD blocket bestämt med _N_GUD4_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD5 | - Användare: 5:e GUD blocket bestämt med _N_GUD5_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD6 | - Användare: 6:e GUD blocket bestämt med _N_GUD6_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD7 | - Användare: 7:e GUD blocket bestämt med _N_GUD7_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD8 | - Användare: 8:e GUD blocket bestämt med _N_GUD8_DEF, NCK global |
| - _N_NC_GD9 | - Användare: 9:e GUD blocket bestämt med _N_GUD9_DEF, NCK global |
| - _N_NC_MAC | - Användare: Makrodefinitioner |
| - _N_NC_FUN | - Systeminternt: Fördefinierade funktioner och procedurer, NCK globalt |
| - _N_CHc_OPT | - Systeminternt: Optionsdata, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_SEA | - Systeminternt: Driftdata, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_TEA | - Systeminternt: Maskindata, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_PRO | - Systeminternt: Skyddsområde, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_UFR | - Systeminternt: Frames, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_RPA | - Systeminternt: Räkneparameter, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD1 | - Användare: 1. GUD blocket bestämt med _N_SGUD_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD2 | - Användare: 2. GUD blocket bestämt med _N_MGUD_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD3 | - Användare: 3. GUD blocket bestämt med _N_UGUD_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD4 | - Användare: 4. GUD blocket bestämt med _N_GUD4_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD5 | - Användare: 5. GUD blocket bestämt med _N_GUD5_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD6 | - Användare: 6. GUD blocket bestämt med _N_GUD6_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD7 | - Användare: 7. GUD blocket bestämt med _N_GUD7_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD8 | - Användare: 8. GUD blocket bestämt med _N_GUD8_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_CHc_GD9 | - Användare: 9. GUD blocket bestämt med _N_GUD9_DEF, kanalspecifikt |
| - _N_AXa_OPT | - Systeminternt: Optionsdata, axiellt |
| - _N_AXa_SEA | - Systeminternt: Driftdata, axiellt |
| - _N_AXa_TEA | - Systeminternt: Maskindata, axiellt |
| - _N_AXa_EEC | - Systeminternt: Korrekturdata för stigningsfel, axiellt |
| - _N_AXa_QEC | - Systeminternt: Korrekturdata för kvadrantfel, axiellt |
| - _N_TOt_TOC | - Systeminternt: Verktygsbärardata, TOA-specifikt |
| - _N_TOt_TOA | - Systeminternt: Verktygsdata, TOA-specifikt |
| - _N_TOt_TMA | - Systeminternt: Magasindata, TOA-specifikt |
| - _N_NC_KIN | - Systeminternt: Data för att beskriva kinematiska kedjor, NCK-specifikt |

- _N_NC_NPA - Systeminternt: Data för att beskriva 3D-skyddsområden, NCK-specifikt
- _N_NC_TRA - Systeminternt: Transformationsdatablock, NCK-specifikt
- _N_NC_WAL - Systeminternt: Data för att beskriva koordinatspecifika arbetsfältsbegränsningar
- _N_COMPLETE_CYD - Systeminternt: Cykler- och displaymaskindata, NCK-, kanal-, axelspecifika

c = Kanalnummer

a = Maskinaxelnummer

t = TOA-enhetsnummer

Det finns ytterligare interna systemdatablock med beteckning.

Reaktion:

NC ej driftklar.

Kanal ej driftklar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:

Korriger maskindata eller återställ ändring av maskindata.

Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. För cykelprogram finns det två bestämda maskindata:

- MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = max. antal av alla cykelprogram, felnummer = 2 visar att detta värde är för litet.

- MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = max. antal av alla i cykelprogrammen definierade parametrar, felnummer = 2 visar att detta värde är för litet.

(vid ändring av dessa MD kvarstår backup av minnet)

För makrodefinitioner gäller:

MD18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS = max. antal av alla makrodefinitioner, felnummer = 2 visar att detta värde är för litet.

(vid ändring av dessa MD kvarstår backup av minnet)

För GUD-variabler gäller:

- MD18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES = max. antal av GUD-datablock per område (NCK/Kanal) (skall GD1, GD2, GD3, GD9 definieras, måste värdet vara =9 och inte cirka =4)

- MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = max. antal alla NCK globala GUD-variabler, felnummer = 2 visar att detta värde är för litet.

- MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = max. antal all kanalspecifika GUD-variabler i kanalen, felnummer = 2 visar att detta värde är för litet.

- MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM = totalt minne för alla GUD-variabler tillsammans, felnummer = 1 visar att detta värde är för litet.

Programfortsättning:

Slå styrningen FRÅN - TILL

6020

Maskindata ändrat - minnesuppdatering %1 har gjorts på nytt.

Parameter:

%1 = Detaljinformation

Förklaring:

Maskindata, som fastställer uppdateringen av NC-användarminnet har ändrats. Datahanteraren har antagit en ny uppdatering motsvarande de ändrade maskindatana.

Parametervärdenas betydelse:

- AFS = Det Aktiva FilSystemet har konfigurerats på nytt. Filerna i det passiva filsystemet har behållits.

- PFS/AFS = Det Passiva och det Aktiva FilSystemet har konfigurerats på nytt.

Via maskindata \$MN_IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG har konfigurerats, om NCK automatiskt övertar förgående AFS konfiguration (värde=TRUE) eller inte (värde=FALSE).

Reaktion:

Visning av alarm.

Åtgärd:

Inga åtgärder behövs, nödvändiga användardata måste matas in på nytt.

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

6030	Gräns för användarminne har anpassats
Förklaring:	Datahanteraren kontrollerar vid uppstart av systemet om verkligt tillgängligt användarminne (DRAM, DPRAM och SRAM) stämmer med värdena i MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 \$MN_MM_USER_MEM_DPR och MD18230 \$MN_MM_USERMEM_BUFFERED.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ingen åtgärd är nödvändig. Ur reducerade maskindata kan det nya, högsta tillåtna värdet läsas ut.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6035	Systemet har i stället för %1 kB endast %2 kB fritt användarminne av typen '%3'
Parameter:	%1 = för styrningsmodellen definierat fritt minne i kB %2 = verklig maximal mängd fritt minne i kB %3 = Typ av minne, "D" = icke buffrat, "S" = buffrat
Förklaring:	Alarmet kan endast komma efter 'kallstart' (=NCK-uppstart med standard-maskindata). Alarmet är endast en hänvisning. Inga NCK-funktioner är skadade. Alarmet visar att NCK har mindre fritt användarminne till förfogande än vad som är avsett för denna styrningsvariant från Siemens. Storleken på verkligt fritt användarminne kan hämtas i MD18050 \$MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 \$MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC. Siemens levererar NCK med förinställningar som, beroende av modell har en viss inställning för (fritt) minne för användningsområdet. Original NCK-system från fabrik är inställda så att detta fel inte uppstår vid kallstart.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Orsaken till meddelandet kan vara, - att NCK innehåller Compile Cykel-SW, som är så stora att hårdvaran inte kan ställa tillräckligt med minne till förfogande. - att NCK arbetar med hårdvara, som inte är avsedd för denna NCK-version (d.v.s. som har för lite minne). - Om konkret användning passar ihop med kvarvarande fritt användarminne (d.v.s. kan tas idrift utan problem), kan meddelandet ignoreras. - Om konkret användning inte kan konfigureras - på grund av minnesbrist - måste antingen de eventuellt befintliga Compile Cyklerna minskas eller - om hårdvaran tillåter - installera mer minne.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6401	[Kanal %1:] Verktygsväxling är inte möjlig: Det finns ingen ledig plats för verktyg %2 i magasin %4.
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Sträng (Beteckning) %3 = -Används inte- %4 = Magasinnummer
Förklaring:	Verktyget kan inte förflyttas i valt verktygsmagasin. Det finns ingen lämplig plats för detta verktyg. Lämplig plats bestäms normalt av tillståndet, som måste meddela att platsen är ledig, inte är spärrad, inte är reserverad, inte blir belagt av ett överstort verktyg. Dessutom är det viktigt att verktygstypen passar till eventuellt ledig typ av magasinplats. (är t.ex. alla magasinplatser av typ 'B' och alla är lediga, och verktyget är av typ 'A', så kan detta verktyg inte placeras i detta magasin).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera att magasindata är korrekt definierade. - Kontrollera om magasinet inte erbjuder någon mer plats på grund av att det är så inmatat. - Kontrollera om en platstyphirarki är definierad, och om denna t.ex. förbjuder att ett verktyg av typ 'A' kan placeras på en plats av typ 'B'.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

6402	[Kanal %1:] Verktögsväxling är inte möjlig, magasin nr. %2 saknas
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Magasinnummer
Förklaring:	Önskad verktögsväxling är inte möjlig. Magasinet med angivet nummer finns inte.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera att magasindata är korrekt definierade. - Kontrollera om magasinet är förbundet med en distansbeteckning för önskad verktögsställare/spindel. - Användar PLC-programmet kan ha levererat felaktiga data till NCK
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6403	[Kanal %1:] Verktögsväxling är inte möjlig, magasinplats nr. %2 i magasin %3 saknas
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Magasinnummer %3 = Magasinplatsnummer
Förklaring:	Önskad verktögsväxling är inte möjlig. Angiven magasinplats i önskat magasin finns inte.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera att magasindata är korrekt definierade. Användar PLC-programmet kan ha levererat felaktiga data till NCK
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6404	[Kanal %1:] Verktögsväxling är inte möjlig, verktyg %2 saknas eller kan inte användas
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Sträng (Beteckning)
Förklaring:	Önskad verktögsväxling är inte möjlig. Angivet verktyg existerar inte, eller kan inte användas. Verktyget är vidare inte insättningsbart när det ingår ett multitool som redan är aktivt med ett annat verktyg eller är innefattande i ett multitool som har tillståndet "Växling är aktiv" betr. en annan verktögsställare.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera att NC-programmet är korrekt skrivet. - Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade. - Kontrollera om det till valt verktyg finns ett insatsberett ersättningsverktyg.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6405	[Kanal %1:] Instruktion %2 har ogiltig PLC-kvitteringsparameter %3 -kod %4
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Instruktion nr. %3 = PLC-kvitteringsparameter %4 = Felkod

Förklaring:	Använd instruktion har i aktuellt sammanhang besvarats med en ogiltig kvittering från PLC. För "instruktionsnr." har följande tillordningar definierats: 1 Verktygsrörelse, ladda eller ladda ur magasin 2 Förbered verktygsväxling 3 Utför verktygsväxling 4 Förbered och utför verktygsväxling med T-kommando 5 Förbered och utför verktygsväxling med M-kommando 7 Avsluta avbrutet verktygsväxlingskommando 8 Kontrollera verktygsrörelsen med reservering 9 Kontrollera verktygsrörelsen 0 Transport-kvittering Parameter 2 och 3 anger PLC-kommando och kvitteringens statusnummer. Ex.: Alarmets parameter 4 är = 10. Det är inte definierat att reservera en mellanminnesplats vid asynkron verktygsrörelse. Parametern i exemplet ignoreras av NCK. Ytterligare möjliga orsaker till alarmet: Den genom instruktionen definierade verktygsväxlingen är inte möjlig. Den i parametern nämnda magasinplatsen finns inte i magasinet. Den 3:e parametern - felkoden - ger ytterligare hänvisning om alarmet. Betydelser: - 0 = ej definierad. - 1 = Status f.n. ej tillåten, eller icke definierad status mottagen från PLC - 2 = Käll- och/eller mål - magasinr./platsnr. ej känd - 3 = ej definierad. - 4 = Mål-magasinr. och/eller -platsnr. utan slutmål vid verktygsrörelse-instr. - 5 = ej definierad. - 6 = Käll- och/eller mål - magasinr./platsnr. vid verktygsväxling ej känd - 7 = PLC-instr. med inkonsistent data: antingen är magasinadresser i VDI inkonsistenta, eller så är NCK-instruktion olika PLC-kvittering, eller så är båda fel. - 8 = PLC-instr. med inkonsistent data: vid avisande av verktyg lossades asynkront det avisade verktyget. NCK kan inte utföra något nytt kommando - 9 = PLC-instr. med inkonsistent data: instruktionens kvitteringsdata vill flytta ett verktyg till en upptagen vertygsplats. - 10 = Den asynkrona verktygsrörelsen med reservering är endast definierad för rörelsen från magasinet till en mellanlagringsplats. - 11 = Det inväxlade verktyget är ett multiverktyg. PLCn får inte kvittera den av NCK angivna multiverktygspositionen med ett annat värde.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal/service. Felaktig PLC-kommunikation: Korrigera PLC-programmet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

6406	[Kanal %1:] PLC-kvittering vid instruktion %2 saknas
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Instruktion nr.
Förklaring:	Ytterligare en kvittering från PLC kvarstår för verktygsväxlingen. Utan denna kvittering till nämnt instruktionsnummer kan NCK inte arbeta vidare. Möjliga instruktionsnummervärden finns beskrivna under alarm 6405.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Felaktig PLC-kommunikation: Korrigera PLC-programmet. - Det är möjligt, att lämna NCK från väntläge med PLC-instruktion 7. Därmed avbryts den väntande instruktionen.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

6407 [Kanal %1:] Verktyg %2 kan inte avlämnas på plats %4 i magasin %3. Otillåten magasindefinition!

Parameter: %1 = Kanal-ID
%2 = Sträng (Beteckning)
%3 = Magasinnummer
%4 = Magasinplatsnummer

Förklaring: Verktuget skall med hjälp av ett verktygsväxlingsuppdrag eller ett kontrolluppdrag avlämnas på en plats, som inte uppfyller förutsättningarna att besättas.
Möjliga felorsaker:
- Platsen är spärrad eller inte ledig!
- Verktygstypen stämmer inte överens med platstypen!
- Verktuget är eventuellt för stort, sidoplatser är upptagna!

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: - Kontrollera att magasindata är korrekt definierade (särskilt platstypen).
- Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade (särskilt platstypen).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

6408 [Kanal %1:] Block %2 Sökning/kontroll av tomplatsen i magasinet har misslyckats

Parameter: %1 = Kanal-ID
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Sökningen av tomplats resp. kontrollen av tomplats för ett verktyg har misslyckats.
Följande felorsaker kan ligga till grund för detta:
- Platsen är spärrad eller inte ledig!
- Verktygstypen stämmer inte överens med platstypen!
- Verktuget är eventuellt för stort, platserna bredvid är upptagna!

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera att magasindata är korrekt definierade (särskilt platstypen).
- Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade (särskilt platstypen).

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.

6409 [Kanal %1:] Block %2 när MTL programmeras så måste även T programmeras.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Funktion: Multitool och T=plats programmering. T-programmering saknas i blocket. Endast MTL är programmerat.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-programmet:
- Programmera T i blocket
- eller radera MTL i blocket

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.

6410	[TO-enhet %1:] Verkt�yg %2 har uppnått f�rvarningsgr�nsen med D= %4
Parameter:	%1 = TO-enhet %2 = Verkt�ygsbeteckning (Namn) %3 = -Används inte- %4 = D-nummer
Förklaring:	Verkt�ygs�vervakning: Hänvisning att nämnd D-korrektör f�r ett verkt�yg har uppnått f�rvarningsgr�nsen f�r sin tids-, stycktals- eller förslitningsövervakning. Om det �r möjligt så visas D-numret - om inte, så innehåller den 4:e parametern värdet 0. Om det arbetas med funktionen 'Summakorrekt�r', då kan även summakorrekt�rs�vervakning aktiveras i stället för förslitningsövervakning. Verklig typ av verkt�ygs�vervakning �r en egenskap hos verktøyet (se \$TC_TP9). Om det inte arbetas med ers�ttningsverkt�yg har angivelsen med duplonummer ingen betydelse. Alarmet utl�ses över HMI eller PLC (=BTSS-gränssnittet). Kanalkontexten �r inte definierad. Därför anges TO-enheten (se MD28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT).
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
�tg�rd:	Tjänar bara som information. Användaren avgör vad som skall göras.
Programfort-sättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
6411	[Kanal %1:] Verkt�yg %2 har uppnått f�rvarningsgr�nsen med D= %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Verkt�ygsbeteckning (Namn) %3 = -Används inte- %4 = D-nummer
Förklaring:	Verkt�ygs�vervakning: Hänvisning att nämnd D-korrektör f�r ett verkt�yg har uppnått f�rvarningsgr�nsen f�r sin tids-, stycktals- eller förslitningsövervakning. Om det �r möjligt så visas D-numret - om inte, så innehåller den 4:e parametern värdet 0. Om det arbetas med funktionen 'Summakorrekt�r', då kan även summakorrekt�rs�vervakning aktiveras i stället för förslitningsövervakning. Verklig typ av verkt�ygs�vervakning �r en egenskap hos verktøyet (se \$TC_TP9). Om det inte arbetas med ers�ttningsverkt�yg har angivelsen med duplonummer ingen betydelse. Alarmet orsakas inom ramen av programbearbetning.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
�tg�rd:	Tjänar bara som information. Användaren avgör vad som skall göras.
Programfort-sättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
6412	[TO-enhet %1:] Verkt�yg %2 har uppnått övervakningsgränsen med D= %4
Parameter:	%1 = TO-enhet %2 = Verkt�ygsbeteckning (Namn) %3 = -Används inte- %4 = D-nummer
Förklaring:	Verkt�ygs�vervakning: Hänvisning att nämnd D-korrektör f�r ett verkt�yg har uppnått övervakningsgränsen f�r sin tids-, stycktals- eller förslitningsövervakning. Om det �r möjligt så visas D-numret - om inte, så innehåller den 4:e parametern värdet 0. Om det arbetas med funktionen 'Summakorrekt�r', då kan även summakorrekt�rs�vervakning aktiveras i stället för förslitningsövervakning. Verklig typ av verkt�ygs�vervakning �r en egenskap hos verktøyet (se \$TC_TP9). Om det inte arbetas med ers�ttningsverkt�yg har angivelsen med duplonummer ingen betydelse. Alarmet utl�ses över HMI eller PLC (=BTSS-gränssnittet). Kanalkontexten �r inte definierad. Därför anges TO-enheten (se MD28085 \$MC_MM_LINK_TOA_UNIT).
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Tjänar bara som information. Användaren avgör vad som skall göras.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6413 [Kanal %1:] Verktyg %2 har uppnått övervakningsgränsen med D= %4

Parameter: %1 = TO-enhet
 %2 = Verktygsbeteckning (Namn)
 %3 = -Används inte-
 %4 = D-nummer

Förklaring: Verktygsovervakning: Hänvisning att nämnd D-korrektör för ett verktyg har uppnått övervakningsgränsen för sin tids-, stycktals- eller förslitningsövervakning. Om det är möjligt så visas D-numret - om inte, så innehåller den 4:e parametern värdet 0.
 Om det arbetas med funktionen 'Summakorrektör', då kan även summakorrektörsövervakning aktiveras i stället för förslitningsövervakning.
 Verklig typ av verktygsovervakning är en egenskap hos verktyget (se \$TC_TP9).
 Om det inte arbetas med ersättningsverktyg har angivelsen med duplonnummer ingen betydelse.
 Alarmet orsakas inom ramen av programbearbetning.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Tjänar bara som information. Användaren avgör vad som skall göras.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6421 [Kanal %1:] Verktygsrörelse är inte möjlig. Det finns ingen ledig plats för verktyg %2 i magasin %4

Parameter: %1 = Kanal-ID
 %2 = Sträng (Beteckning)
 %3 = -Används inte-
 %4 = Magasinnummer

Förklaring: Önskad instruktion för verktygsrörelse - startad från MMC eller PLC - är inte möjlig. Verktyget kan inte förflyttas till angivet verktygsmagasin. Det finns ingen motsvarande plats för detta verktyg.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera att magasindata är korrekt definierade (t.ex. får magasinet inte vara spärrat).
 - Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade (t.ex. måste verktygets platstyp passa tillåten platstyp i magasinet).
 - Kontrollera om magasinet genom betjäning helt enkelt inte har tillräckligt med plats för att ta emot ytterligare verktyg.
 - Kontrollera om en platstypshirarki är definierad, och om denna t.ex. förbjuder att ett verktyg av typ 'A' placeras på en plats avsedd för ett verktyg av typ 'B'.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6422 [Kanal %1:] Verktygsrörelse är inte möjlig, magasinr. %2 saknas

Parameter: %1 = Kanal-ID
 %2 = Magasinnummer

Förklaring: Önskad instruktion för verktygsrörelse - startad från MMC eller PLC - är inte möjlig. Magasinet med angivet nummer finns inte.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:	- Kontrollera att magasindata är korrekt definierade. - Om PLC gav ut rörelseinstruktionen: Kontrollera att PLC-programmet är korrekt. - Om MMC gav ut rörelseinstruktionen: Kontrollera att MMC-instruktionen är försedd med korrekta parametrar.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6423	[Kanal %1:] Verktysrörelse är inte möjlig, magasinplatsnr. %2 saknas i magasin %3
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Magasinplatsnummer %3 = Magasinnummer
Förklaring:	Önskad instruktion för verktysrörelse - startad från MMC eller PLC - är inte möjlig. Angiven magasinplats i angivet magasin finns inte.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera att magasindata är korrekt definierade.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6424	[Kanal %1:] Verktysrörelse är inte möjlig. Verktyg %2 finns inte eller kan inte användas
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Sträng (Beteckning)
Förklaring:	Önskad instruktion för verktysrörelse - startad från HMI eller PLC - är inte möjlig. Verktygets tillstånd tillåter ej att verktyget flyttas. Angivet verktyg är inte definierat resp. ej tillåtet för rörelsen. Det angivna verktyget kan vidare inte förflyttas när det ingår i ett multitool (endast multitool som sådant kan förflyttas).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om verktygstillståndet 'befinner sig i växling' ('H20') är inställt. Om ja, då måste först motsvarande PLC instruktion avslutas av PLC. Därefter skall verktyget kunna förflyttas. - Kontrollera om verktysdata är korrekt definierade. Har korrekt T-nummer definierats? - Kontrollera om rörelseinstruktionen har parameterats korrekt. Finns önskat verktyg i källpositionen? Är målplatsen klar att ta emot verktyget? - Kontrollera om verktyget redan har laddats (om alarmet uppstår vid verktysladdning).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6425	[Kanal %1:] Verktyg %2 kan inte avlämnas i magasin %3 på plats %4. Otillåten magasindefinition.
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Sträng (Beteckning) %3 = Magasinnummer %4 = Magasinplatsnummer
Förklaring:	Önskad instruktion för verktysrörelse - startad från MMC eller PLC - är inte möjlig. Verktyget skall med hjälp av ett rörelseuppdag avlämnas på en plats, som inte uppfyller förutsättningarna att besättas. Möjliga felorsaker: - Platsen är spärrad eller inte ledig! - Verktygstypen stämmer inte överens med platstypen! - Verktyget är eventuellt för stort, sidoplatser är upptagna! - Om det laddas in eller ur - måste in-/urladdningsplatsen vara av typen laddningsställe! - Om det laddas in eller ur - är deltagande magasin förbundet med in-/urladdningsplatsen? Se \$TC_MDP1, \$TC_MDP2.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera att magasindata är korrekt definierade. - Kontrollera om magasinet genom betjäning helt enkelt inte tillåter ytterligare plats att ta emot ytterligare verktyg. - Kontrollera om en platstyphirarki är definierad, och om denna t.ex. förbjuder att ett verktyg av typ 'A' placeras på en plats avsedd för ett verktyg av typ 'B'. - Kontrollera att deltagande magasin är förbundet med in-/urladdningsplatsen resp. har en definierad distans. - Kontrollera att in-/urladdningsplatsen är av typen laddningsställe. Se \$TC_MPP1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6430	Antalsräknare: Tabell för övervakade skär är överfull.
Förklaring:	Ytterligare inmatning av skär i tabellen för räkning av antal operat är inte möjligt. Så många skär som är möjligt i NCK, kan märkas för operat-räknare. D.v.s. om för varje verktyg varje skär används exakt en gång för ett operat, då är gränsen nådd. Om samtidigt fler operat görs på flera verktygshållare/spindlar, så kan för alla operat MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA skär märkas för operaträknaren. Är alarmet påverkat, betyder det att skär som skall användas från och med nu, inte är övervakade med avseende på antal; detta kvarstår tills tabellen töms, t.ex. genom NC-instruktionen SETPIECE, eller motsvarande uppdrag från HMI, PLC (PI-tjänst).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Dekrementering av antalsräknaren glömd? Programmera då SETPIECE i NC-programmet, eller använd korrekt instruktion i PLC-programmet. - Om NC-programmet resp. PLC-programmet är korrekt, då skall mer minne för verktygsskär ställas in genom MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (endast behöriga kan göra detta!).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6431	[Kanal %1:] Block %2 Funktionen inte tillåten. Verktygsförvaltning/-övervakning är inte aktiverad.
Parameter:	%1 = Kanal-id %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En funktion från datahanteraren anropas, som p.g.a. frånslagen verktygsförvaltning resp. verktygsövervakning inte kan utföras, t.ex. instruktioner GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Kontrollera hur NC-styrningen skall vara konfigurerad! Är verktygsförvaltning eller verktygsövervakning nödvändig men inte aktiverad? - Används ett NC-program som är konfigurerat med verktygsförvaltning eller verktygsövervakning för NC-styrningen? Det är inte möjligt att starta detta program i NC utan verktygsförvaltning eller verktygsövervakning. Antingen kör man NC-programmet i lämplig NC-styrning eller också får man ändra NC-programmet. - Aktivera verktygsförvaltning/verktygsövervakning genom att ställa in motsvarande maskindata. Se MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK - Kontrollera att nödvändig option är satt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

6432	Funktion kan inte utföras. Inget verktyg sitter i verktygshållaren/spindeln.
Parameter:	%1 = Kanal-ID
Förklaring:	Om det försöks att genomföra en operation som kräver att det finns ett verktyg i spindeln. Det kan t.ex. vara funktionen antalsövervakning.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj annan funktion, annan verktygshållare/spindel eller sätt ett verktyg i verktygshållaren/spindeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
6433	[Kanal %1:] Block %2 %3 inte till förfogande med verktygsförvaltning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsymbol
Förklaring:	Den i %3 nämnda systemvariabeln finns inte till förfogande vid aktiv verktygsförvaltning. Vid \$P_TOOLP borde funktionen GELSELT användas
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra programmet. Om \$P_TOOLP är programmerat, skall istället funktionen GETSELT användas.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6434	[Kanal %1:] Block %2 Språkinstruktion SETMTH ej tillåten, eftersom funktionen verktygshållare inte är aktiv.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det är ingen master-verktygshållare definierad för grundtillståndet (MD20124 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) och därmed finns ingen verktygshållare. Språkinstruktionen SETMTH är därmed inte definierad. Verktygsväxlingen sker med denna inställning med utgångspunkt från masterspindeln. Masterspindeln sätts med SETMS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra antingen NC-programmet (ta bort eller byt ut SETMTH) eller frigge verktygshållarfunktionen över maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
6436	[Kanal %1:] Block %2 Instruktion '%3' kan inte programmeras. Funktion '%4' är inte aktiverad.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = programmerad instruktion %4 = Funktionsidentifiering

Förklaring: På grund av att funktionsfrigivning eller aktivering saknas kan instruktionen inte programmeras.

Funktionsnyckel (4:e parametern):

1 = Felaktiga D-nummer

2 = Verktygsövervakning

3 = Magasinförvaltning

4 = Multitool

5 = T = Magasinplatsnummer

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6437 [Kanal %1:] Block %2 Kommando '%3' kan inte programmeras. Funktion '%4' är aktiverad.

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

%3 = programmerad instruktion

%4 = Funktionsidentifiering

Förklaring: Under tiden angiven funktion är aktiv, kan kommandot inte programmeras.

Funktionsnyckel (4:e parametern):

1 = Felaktiga D-nummer

2 = Verktygsövervakning

3 = Magasinförvaltning

4 = Multitool

5 = T = Magasinplatsnummer

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6438 [Kanal %1:] Block %2 Inkonsistent dataändring är inte tillåtet.

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: T.ex. får i ett definierat multitool efter att multitoolplatsen skapats avståndskoderingen \$TC_MTP_KD inte längre ändras.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6441 Skrivning till \$P_USEKT ej tillåtet.

Förklaring: Det har försökts att skriva värdet hos \$P_USEKT. Detta är inte möjligt eftersom programmering T= 'Platsnummer' med automatisk sättning av \$P_USEKT är verksam.

Reaktion: Interpreterstopp

Cykelstart spärriad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd:

- Kontrollera hur NC-styrningen skall vara konfigurerad ! (se Bit16 och Bit22 i MD20310 \$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- Används ett bearbetningsprogram som för NC-styrning utan T= 'Platsnummer' med automatisk sättning av \$P_USEKT? Att startar detta program i NC-styrning med T= 'Platsnummer' med automatisk sättning av \$P_USEKT är inte möjligt.
- Kör antingen bearbetningsprogrammet på en passande NC-styrning eller korrigera bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6442 [Kanal %1:] Funktionen kan inte utföras. Det finns inget verktyg i önskat magasin/-plats %2.

Parameter: %1 = Kanal-ID
%2 = Magasin-/Magasinplats-nummer.

Förklaring: PLC-logiken är troligtvis felaktig. VT-växling är konfigurerad med anvisning av verktyg. Förberedelseinstruktionen är aktiv. Valt verktyg hämtas från sin plats (t.ex. från PLC). PLC kvitterar förberedelseinstruktionen med "upprepa VT-val". (t.ex. status = 7). NCK hittar inte verktyget på magasinplatsen i PLC-instruktionen.
Eller: Otillåtet användargrepp i ett pågående VT-val (ladda ur verktyg som skall väljas) har skett. Därför misslyckas PLC-kvitteringen.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: PLC-programmeraren skall beakta följande:
- Se till att verktyget inte tas bort från nämnd magasinplats (t.ex. felaktigt PLC-program).
- Ta inte bort programmerad verktygsväxling innan slutkvittering av en verktygsinstruktion (=ladda ur).
!! Däremot är det tillåtet att förändra platsen för inväxlande verktyg. Denna situation klarar NCK av.
Alarmet kompletterar alarm 6405, om det innehåller ID 8. Därmed borde en bättre diagnos vara möjlig.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6450 [Kanal %1:] Block %2 Verktygsväxling ej möjligt. Ogiltigt magasinplatsnummer %3 i mellanlagringsmagasin.

Parameter: %1 = Kanal-ID
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Magasinplatsnummer

Förklaring: Önskad verktygsväxling är inte möjlig. Nämnd magasinplats är VT-hållare/spindel eller tom.
Med språkinstruktionen TCI får endast numren i mellanlagringsminnet programmeras, som inte är VT-hållare/spindel.
D.v.s. t.ex. platsnumret hos en gripare är tillåtet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera att magasindatana (\$TC_MPP1) är korrekt definierade.
- Kontrollera att orsakande programinstruktion - t.ex. TCI - är korrekt parameterad.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6451 [Kanal %1:] Block %2 Verktygsväxling inte möjlig. Inget mellanlagringsmagasin är definierat.

Parameter: %1 = Kanal-ID
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Önskad verktygsväxling är inte möjlig. Inget mellanminne är definierat.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera att magasindatana är korrekt definierade.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6452	[Kanal %1:] Block %2 Verktögsväxling är inte möjlig. VT-hållar-/spindelnummer =%3 är inte definierat.
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Blocknummer, Label %3 = VT-hållar-/spindelnummer
Förklaring:	Önskad verktögsväxling är inte möjlig. VT-hållar-/spindelnummer är inte definierat.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Allmänt: Det måste gälla 'maximalt programmerad adressutökning s (=spindelnummer/VT-hållarnummer) för Ts=t, Ms=6 måste vara mindre än värdet i MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE. Med magasinförvaltning: Kontrollera om VT-hållar-/spindelnummer och magasindata är korrekt definierade (se mellanlagringsmagasinets systemvariabler \$TC_MPP1, \$TC_MPP5).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
6453	[Kanal %1:] Block %2 Verktögsväxling är inte möjlig. Ingen tillordning mellan VT-hållare/spindelnr. =%3 och mellanlagringsplats =%4
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer %4 = LocNo
Förklaring:	Den önskade verktögsväxlingen är inte möjlig. Inget förhållande är definierat mellan verktöghållaren/spindelnumret och mellanlagringsplatsen LocNo.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera att magasindata (\$TC_MLSR) är korrekt definierade. - Kontrollera att orsakande programinstruktion - t.ex. TCI - är korrekt parameterad.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
6454	[Kanal %1:] Block %2 Verktögsväxling är inte möjlig. Det finns ingen distansreferens.
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den önskade verktögsväxlingen är inte möjlig. Varken spindeln eller mellanlagringsplatsen innehåller en distansreferens.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera att magasindata (\$TC_MDP2) är korrekt definierade. - Kontrollera att orsakande programinstruktion - t.ex. TCI - är korrekt parameterad.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
6455	[Kanal %1:] Block %2 Verktögsväxling är inte möjlig. Magasinplatsnummer %3 i magasin %4 saknas
Parameter:	%1 = Kanal-ID %2 = Blocknummer, Label %3 = Magasinplatsnummer %4 = Magasinnummer
Förklaring:	Den önskade verktögsväxlingen är inte möjlig. Nämnt magasinplats i nämnt magasin saknas.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om den orsakande programinstruktionen - t.ex. TCI - är korrekt parameterad. - Kontrollera om magasinssatarna är korrekt definierade. (\$TC_MAP6 und \$TC_MAP7 i mellanlagringsmagasinet).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6460	[Kanal %1:] Block %2 Instruktion '%3' kan bara programmeras för verktyg. '%4' betecknar inget verktyg.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = programmerad instruktion %4 = programmerad parameter
Förklaring:	Den angivna instruktionen kan endast programmeras för verktyg. Instruktionsparametern är inget T-nummer resp. inget verktygsnamn. Om ett multitool programmeras: Instruktionen kan inte programmeras för multitool.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6462	[Kanal %1:] Block %2 Instruktion '%3' kan endast programmeras för magasin. '%4' betecknar inget magasin.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = programmerad instruktion %4 = programmerad parameter
Förklaring:	Den angivna instruktionen kan endast programmeras för magasin. Instruktionsparametern är inget magasinnummer resp. inget magasinnamn. Om ett multitool skulle programmerats: Instruktionen kan inte programmeras för multitool.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

6464	[Kanal %1:] Block %2 Instruktion '%3' kan inte programmeras för den aktuella multitool-avståndskoderingen '%4'.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = programmerad instruktion %4 = Typ av avståndskodering
Förklaring:	\$TC_MTPPL kan endast programmeras när \$TC_MTP_KD har värdet 2. \$TC_MTPPA kan endast programmeras när \$TC_MTP_KD har värdet 3.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

6500 NC-minnesgräns uppnådd

Förklaring: Filsystemet i NCK är fullt.

Det till förfogande stående buffertminnet är inte tillräckligt. Upplysning: Vid första idrifttagningen kan filer från NC-filsystem beröras, t.ex. servodata, MMC-data, FIFO-data, NC-program, ...

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Anpassa storleken på minnet (MD18230 \$MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) eller öka den tillgängliga platsen i minnet, t.ex. genom att ladda ur inte längre använda bearbetningsprogram eller minska mellanminnet (se \$MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6510 För många bearbetningsprogram i NC-minnet

Förklaring: Antalet filer i NCs filsystem (del av NC-minnet) har nått maximumet. Hänvisning: Vid första idrifttagningen kan filer från NC-filsystemet beröras, t.ex. drivedata, MMC-filer, FIFO-filer, NC-program, cykelprogram, ...

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
 - Radera resp. ladda ur filer (t.ex. detaljprogram) eller
 - Öka MD18320 \$MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM resp. MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM.
 - I Siemens-cykkelminnesfallet måste filernas antalet ökas i Ressource-filen.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6520 Värdet i maskindata %1%2 är för litet.

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning
 %2 = ev. index: MD-array

Förklaring: MD18370 \$MN_MM_PROTOC_NUM_FILES ställer in antalet protokollfiler för användaren av protokollering. Det används dock mer protokollfiler än det är projekterat.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Öka MD18370 \$MN_MM_PROTOC_NUM_FILES.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6530 För många filer i en katalog

Förklaring: Antalet filer i en katalog i NC-minnet har nått maximum.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 - Radera eller ladda ur filer ur avsedd katalog (t.ex. NC-program) eller
 - Öka MD18280 \$MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6540 För många kataloger i NC-minnet

Förklaring: Antalet kataloger i NC-filsystemet (del av NC-minnet) har nått maximum.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: - Radera eller ladda ur kataloger (t.ex. operat) eller
 - Öka MD18310 \$MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6550 För många underkataloger

Förklaring: Antalet underkataloger i en katalog i NCK har nått maximum.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
- Radera eller ladda ur underkataloger i avsedd katalog eller
- Öka MD18270 \$MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6560 Otillåtet dataformat

Förklaring: Man försöker att mata in otillåtna data i en fil i NCK. Detta fel kan uppkomma om man försöker att ladda binärdata som ASCII-fil till NCK.

Felet kan även uppkomma vid förbearbetning av cykler (se MD10700 \$MN_PREPROCESSING_LEVEL), om bearbetningsblocket är mycket långt. I detta fall skall blocket delas upp i flera block.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Benämnen filen som binärdata (t.ex. extension: .BIN)

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6568 EES-minnets gräns på CF-kortet uppnådd

Förklaring: Det på CF-kortet tillförsäkrade minnet för EES är förbrukat.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Visning av alarm.

Åtgärd: Radera filerna på CF-kortet

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

6569 HMI-användarminnets gräns på CF-kortet uppnådd

Förklaring: Det på CF-kortet tillförsäkrade minnet i användarområdet är förbrukat.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Visning av alarm.

Åtgärd: Radera filerna på CF-kortet

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

6570 NC-minnesgräns uppnådd

Förklaring: DRAM-filsystemet i NCK är fullt. Uppdraget kan inte utföras. För många systemfiler har skapats i DRAM'et.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Starta färre "Bearbetning från extern enhet"-uppdrag.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6580 NC-minnesgräns uppnådd

Förklaring: DRAM-filsystemet i NCK:n är fullt. Uppdraget kan inte utföras. För många filer har laddats.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Radera resp. ladda ur filer (t.ex. NC-program)

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6581 Användarens NC-minnesgräns uppnådd

Förklaring: DRAM filsystemet i användarområdet är fullt. Uppdraget kan inte utföras.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Radera resp. ladda ur filer (t.ex. NC-program)

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6582 Maskintillverkarens NC-minnesgräns uppnådd

Förklaring: DRAM filsystemet i maskintillverkarens område är fullt. Uppdraget kan inte utföras.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Radera resp. ladda ur filer (t.ex. NC-program)

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6583 Systemets NC-minnesgräns uppnådd

Förklaring: DRAM filsystemet i systemområdet (Siemens) är fullt. Uppdraget kan inte utföras.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Öka MD18354 \$MN_MM_S_FILE_MEM_SIZE resp. i Siemens-cykelfallet öka partitionsstorleken i Cykel-Ressource-filen

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6584 NC-minnesgräns TMP uppnådd

Förklaring: Område TMP (temp) i DRAM-filsystemet är fullt. Uppdraget kan inte utföras.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Öka MD18351 \$MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE resp. MD18355 \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE eller stäng av föröversättningen av enstaka eller alla cykler eller radera filer i området TMP.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6585 NC-minnesgräns externt uppnådd

Förklaring: DRAM-filsystemet för området Extern (bearberning från extern hårddisk) är fullt.

Uppdraget kan inte utföras.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Ladda filen som skall bearbetas explicit i NCK:n.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

6693 Fil %1 har gått förlorad

Parameter: %1 = Filnamn

Förklaring: En filändring kunde på grund av spänningsbortfall inte slutföras korrekt. Filen har förlorats.

Reaktion: NC ej driftklar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Läs in filen på nytt.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

6694	Hårddisken kunde inte monteras
Förklaring:	Den externa hårddisken kunde inte monteras inom den projekterade tiden (se MD10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME)
Reaktion:	NC ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera logdrives.ini och vid behov öka 10128 \$MN_EES_MAX_MOUNT_TIME
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
6700	[Kanal %1:] Värdet i maskindata %2%3 är för litet.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = MD-beteckning %3 = ev. fältindex
Förklaring:	MD28302 \$MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP ställer in antalet standard-event typer för användaren av protokollering. Det används dock fler än vad som är konfigurerat.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka MD28302 \$MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
7203	Saknad frigivning för %1 index: %2
Parameter:	%1 = Namn på CC-specifik .elf fil %2 = Index som närmare beskriver det uppkomna problemet
Förklaring:	Alarm för SIEMENS compile-cykler. Detta alarm uppträder när en SIEMENS compile-cykel har laddats men som inte är frigiven för styrningen. Genom parametern "Index" beskrivs felorsaken närmare: Index == 1: Interface-versionen för compile-cykeln är inte identisk med interface-versionen för NCKn. Index == 2: Compile-cykeln är inte användbar i denna styrning eftersom hårdvarans serienummer inte tillhör de frigivna serienummen. Index == 3: Felorsaken fastställs Compile-cykel-specifikt och beskrivs i alarmbeskrivningen för Compile-cykler.
Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Fördröjning av alarmreaktion är annullerad.
Åtgärd:	Radera .elf-filen ur Flach File-systemet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen. Starta om NC-programmet.
7204	Compile-cykeln %1 är en förutgåva.
Parameter:	%1 = Compile-cyklens namn
Förklaring:	Att installera en förutgåva av en compile-cykel är endast tillåten för uttestning.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ, att det inte är någon förutgåva av compile-cykeln, när den slutligen skall installeras.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
7500	Block %1 Ogiltig skyddsnivå för instruktion %2 (aktuell skyddsnivå: %3 prog.: %4)
Parameter:	%1 = Blocknummer %2 = programmerad instruktion %3 = instruktionens aktuella skyddsnivå %4 = instruktionens programmerade skyddsnivå

Förklaring:	Vid tillordning av en skyddsnivå till en bearbetningsinstruktion med REDEF har - en ej tillåten bearbetningsinstruktion programmerats - en skyddsnivå programmerats som är logiskt mindre (värdesmässigt större) än den för denna instruktion aktuella skyddsnivån. - där respektive definitionsfil inte har försetts med tillräckligt skrivskydd. Filens skrivskydd måste vara minst lika hög som den högsta skyddsnivån som en bearbetningsinstruktion tillordnas i denna definitionsfil.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera definitionsfiler /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF resp. /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF. De för respektive systemkonfiguration tillåtna språkinstruktionerna kan hämtas ur Siemens programmeringshandledning eller tillverkarens dokumentation.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8000 [Kanal %1:] Option 'Interruptrutiner' ej satt

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	För att kunna utlösa interruptrutiner och för att få snabba lyftningar från konturen, tillordnas ingångssignalerna snabba NCK-ingångar. Denna funktion finns inte med i grundutförande och måste vid behov kompletteras.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Använd inte snabba interruptingångar eller kontakta maskintillverkaren för komplettering av denna funktion!
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8010 Option 'Aktivering av fler än %1 axlar' ej satt

Parameter:	%1 = Antal axlar
Förklaring:	Fler maskinaxlar än vad som är tillåtet i systemet är definierade i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Summan av alla axlar, vilka är konfigurerade via kanalspecifika MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, får inte överstiga maximalt antal axlar. Reducera antalet aktiva axlar eller frige ytterligare axlar via option Vänligen beakta även definitionen av hjälpaxlar/-spindlar
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8012 Option 'Aktivering av fler än %1 SI-axlar' inte satt

Parameter:	%1 = Antal licensierade axlar %2 = Antal axlar med aktiv dbSi
Förklaring:	Det har aktiverats fler än de i systemet 'drive based' säkerhetsfunktioner tillåtet antal axlar.

Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Reducera summan av axlar, som har aktiverats för 'drive based' säkerhetsfunktioner, eller frisläpp ytterligare axlar i optionsdata.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8023	%1kB för stort PLC-användarminne använt
Parameter:	%1 = utökad minnesstorlek
Förklaring:	Det utnyttjade PLC-användarminnet överstiger den tillåtna storleken Med optionsdata OD1970 \$ON_PLC_USER_MEM_SIZE kan, utöver grundutbyggnaden, utökat PLC användarminne ställas in.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Köp option - använd mindre PLC-användarminne
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8024	Option '%1<OPTNX>' är inte satt
Parameter:	%1 = Optionens kortbeskrivning
Förklaring:	Optionen för att aktivera flera magasin är inte satt
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Köp optionen - Minska antalet magasin (MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE)
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8025	[Kanal %1:] Option '%2<OPTNX>' är inte satt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Optionens kortbeskrivning
Förklaring:	Optionen för funktionen 'Advanced Surface' är inte satt
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. - Köp option - Aktivera funktionen 'Advanced Surface' (MD20606 \$MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON och/eller återställ MD20443 \$MC_LOOKAH_FFORM).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8026 Axel %1: Option 'Friktionskompensation' inte satt**Parameter:** %1 = Axel**Förklaring:** Optionen för funktionen 'Friktionskompensation' är inte satt**Reaktion:** Cykelstart spärrad i denna kanal.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
- Köp optionen.
- Återställ aktiveringen av funktionen 'friktionskompensation' (MD32490 \$MA_FRICT_COMP_MODE != 3/4 och/eller MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE)**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.**8027 Option '%1<OPTNX>' inte satt****Parameter:** %1 = Optionens kortbeskrivning**Förklaring:** Optionen för funktionen 'Slipning avancerad' är inte satt**Reaktion:** Cykelstart spärrad i denna kanal.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
- Köp optionen
- Inaktivera funktionen 'Slipning avancerad'
- Funktionsomfång 'Slipning avancerad':
cylinderfelskompensation**Programfortsättning:** Slå styrningen FRÅN - TILL**8030 [Kanal %1:] Block %2 option 'Interpolering av fler än %3 axlar' ej satt****Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Antal tillåtna axlar**Förklaring:** Antalet programmerade axlar i interpolationsförbandet överstiger antalet tillåtna interpolerande axlar.**Reaktion:** Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Programmera i detaljprogrammet maximalt så många axlar som motsvarar styrningens utbyggnadsgrad eller frige ytterligare axlar via option**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.**8031 [Kanal %1:] Block %2 axel %3: Axeln har ingen IPO-funktionalitet****Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel, spindelnummer**Förklaring:** En axel/spindel som definierats som tilläggsaxel/hjälpspindel (se MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) skall köras som interpolerande axel**Reaktion:** Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Definiera axeln som interpolerande axel (se MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) eller ändra detaljprogrammet

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8032 Option 'Aktivering av fler än %1 Link-axlar' ej satt

Parameter: %1 = Antal axlar

Förklaring: Optionen för antal linkaxlar stämmer inte överens med antalet projekterade axlar i MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Köp option
- Projektera färre link-axlar

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8034 Option 'Aktivering av axelcontainer' ej satt

Förklaring: Optionen för aktivering av axelcontainerfunktionen i MD10002 \$MN_AXCONF_LOGIC_MACHAX_TAB är inte satt.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Köp option
- Projektera ingen container

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8037 Optionen 'Aktivering APC/Antal strömbövrädesfilter' har inte ställts in

Förklaring: I servot har mer än sex strömbövrädesfilter aktiverats, utan att motsvarande option har satts.

Reaktion: NC ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: - Köp optionen
- Deaktivera funktionen 'Avancerad positioneringskontroll (APC)' i servot.
- Ställ in maximalt sex strömbövrädesfilter i servot.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

8040 MD %1 återställd, tillhörande option är inte satt

Parameter: %1 = Sträng: MD-beteckning

Förklaring: En maskindata har satts, vilken är förreglad över en optiondata.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
Kontakta maskintillverkaren angående utbyggnad av komplettering av optioner eller kontakta Siemens AB, verkstadsautomation.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

8041 Axel %1: MD %2, tillhörande option är inte tillräcklig

Parameter:	%1 = Axelnummer %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Antalet angivna axlar i tillhörande options-maskindata har överskridits. I det motsvarande maskindatat har fler axlar valts, än vad som den till optionen tillhörande funktionen tillåter. Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktorisera personal/service. - Öka optionsdatat. - Reducera axelantalet.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8044 Option för IPO-Takt %1 ms ej satt

Parameter:	%1 = Otillåten IPO-Takt
Förklaring:	Option för aktivering av en IPO-takt på %1 ms är inte satt. Option - tillåten IPO-Takt: - optionsfri >= 8ms - 1:a steget >= 6ms - 2:a steget >= 4ms - 3:e steget >= 2ms - 4:e steget <2ms
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Köp option - Höj IPO-takten (t.ex. med MD10070 \$MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8045 Optionen 'Aktivering av servooberoende ESR' inte satt

Förklaring:	I servot har 'Stopp och återgång (ESR)' aktiverats, trots att motsvarande option inte har satts.
Reaktion:	NC ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Köp optionen - Deaktivera funktionen 'Stopp och återgång (ESR)' i servot.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

8051	Optionen 'Handratt via PROFIBUS' ej satt
Förklaring:	Optionen antal handrattar som kan betjänas via PROFIBUS är inte satt.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Frige optionen 'Handratt via PROFIBUS'
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
8052	Servo: Licens %1<DRVLICPANX> med värdet %2 är ogiltig
Parameter:	%1 = Omriktare, licens-Id/MLFB %2 = Servo, licensvärde
Förklaring:	Servooptionen är inte frigiven eller antalet frigivna servooptioner har överskridits.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. - Återställ servooptionen - Köp optionen
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
8053	Servo: Licens %1 är okänd
Parameter:	%1 = Servo, options-Id
Förklaring:	Servooptionen är okänd
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. - Återställ servooptionen
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
8080	%1 Optioner har satts men ingen licensnyckel är angiven för aktivering
Parameter:	%1 = Antal ej licensierade optioner
Förklaring:	En eller flera optioner har satts, men ingen licensnyckel för aktivering av dessa är angiven.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Generera en licensnyckel över internet under http://www.siemens.com/automation/license och mata in den under meny "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser".
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
8081	%1 Optioner som inte är licensierade med licensnyckeln har satts
Parameter:	%1 = Antal ej licensierade optioner
Förklaring:	En eller flera optioner som inte är licensierade med angiven licensnyckeln har satts.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Generera en ny licensnyckel över internet under http://www.siemens.com/automation/license och mata in den under meny "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser".
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

8082	Licensnyckeln har angivits felaktigt 3 gånger, gör POWER-ON innan nytt inmatningsförsök görs
Förklaring:	Licensnyckeln har angivits felaktigt minst 3 gånger. Före nästa inmatning fordras först en POWER-ON.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Gör NCK-POWER-ON och ange licensnyckeln igen (rätt).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
8083	Exportinskränkt systemmjukvara utan giltig licens
Förklaring:	För drift med en exportinskränkt systemmjukvara är ett speciellt CompactFlash-kort och även en speciell licensnyckel nödvändig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att ett passande CompactFlash-kort finns i styrningen. Generera en licensnyckel för exportinskränkt systemmjukvara via internet under http://www.siemens.com/automation/license och mata in denna i betjäningensmeny "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser".
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
8084	Testlicensens period %1 aktiv. Återstående tid %2 h
Förklaring:	En testperiod har startats. Under denna period kan en eller flera optioner sättas vilka behöver en licensnyckel som bevis för att optionen är köpt. Maximalt 6 testperioder är möjligt, en testperiod kan omfatta maximalt 150h drifttid för styrningen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Generera en ny licensnyckel via internet under http://www.siemens.com/automation/license och mata in i driftområdet "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser". Mata in en giltig licensnyckel i driftområdet "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser".
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
8085	Testlicensens period %1 har löpt ut
Förklaring:	Drifttiden för en testperiod är över. Maximalt 6 testperioder är möjligt, en testperiod kan omfatta maximalt 150h drifttid för styrningen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Generera en ny licensnyckel via internet under http://www.siemens.com/automation/license och mata in i driftområdet "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser". Mata in en giltig licensnyckel i driftområdet "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser". Aktivera en ytterligare testperiod Återställ optioner, som behöver en licensnyckel
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
8086	Test- och demonstrationsmaskin
Förklaring:	Denna styrning betjänas med en testlicens för test- och demonstrationändamål. Av licensrättsliga grunder får denna maskin inte sättas in i produktionsprocessen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Generera en ny licensnyckel via internet under http://www.siemens.com/automation/license och mata in i driftområdet "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser". Mata in en giltig licensnyckel i driftområdet "Idrifttagning", funktion (HSK) "Licenser".

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

8089 Funktion 'Val av vertygskorrektörer' inte möjligt

Förklaring: De aktuella optionerna tillåter inte en vertygskorrektör.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Stäng av vertygskorrektörer eller
återställ optionspaketet, vilka innehåller vertygskorrektören som underfunktion.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8098 Otillåten kombination av optioner (%1)

Parameter: %1 = Bitmask för optioner

Förklaring: För detta NCU-kort finns det inskränkningar avseende kombination av optioner:
Optionen "2-Kanal" och optionerna "Externa språk", "Nibbling", "Neuronal kvadrantfelkompensering", "Mätning steg 2" utesluter varandra!
Bit0 (LSB): Nibbling
Bit1 : Externa språk
Bit2 : Neuronal kvadrantfelkompensering
Bit3 : Mätning steg 2

Reaktion: BAG ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ställ in optionen.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

8100 [Kanal %1:] Block %2: Funktion inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: - På grund av embargobestämmelserna inte möjligt:
- 1. Synkrona aktioner: Skrivning av matning, övermaning och axiella offseter (\$AA_VC, \$AC_VC, \$AA_OVR, \$AA_VC och \$AA_OFF) från synkrona aktioner, samt Continus Dressing kan bara programmeras en gång per block.
- 2. Utökad mätning: 'Cyklisk mätning' (MEAC) och 'Mätning från synkron aktion' är inte möjlig.
- 3. Axelinterpolering: Antalet med varandra interpolerande axlar får inte överstiga 4 (detta inbegriper även synkron medsläpning av axlar genom synkrona aktioner "DO POS[X]=\$A..." "DO FA[X]=\$A...").

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8102	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 funktion inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	- På grund av embargobestämmelser ej möjligt: - 1. Synkrona aktioner: Skrivning av matning, övermanning och axiella offsets (\$AA_VC, \$AC_VC, \$AA_OVR, \$AA_VC och \$AA_OFF) från synkrona aktioner, samt Continus Dressing kan bara programmeras en gång per block. - 2. Utökad mätning: 'Cyklisk mätning' (MEAC) och 'Mätning från synkron aktion' är inte möjligt. - 3. Axelinterpolering: Antalet med varandra interpolerande axlar får inte överstiga 4 (detta inbegriper även synkron medsläpning av axlar genom synkrona aktioner "DO POS[X]=\$A..." "DO FA[X]=\$A...").
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
8122	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 generisk koppling option CP-STATIC krävs (typ %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Följeaxel %4 = Optinstyp
Förklaring:	För den önskade funktionen behövs optionsnivån CP-STATIC. Möjliga orsaker: - Det har lagts upp fler kopplingar hos optionstypen än vad som är tillåtet. - Funktionsomfånget hos en eller flera kopplingar är inte frigiven. Den berörda generiska kopplingen med den angivna följespindeln är av följande optionstyp: - 1: COUP med kopplingsfaktor 1:1 utan överlagrade rörelser
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Anskaffa tillräcklig optionsnivå (CP-STATIC). - Reducera antalet samtidigt aktiva kopplingar av optionstypen. - Använd endast det frigivna funktionsomfånget.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
8124	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 generisk koppling option CP-BASIC krävs (typ %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Följeaxel %4 = Optinstyp

Förklaring:	För den önskade funktionen behövs optionsnivån CP-BASIC. Möjliga orsaker: - Det har lagts upp fler kopplingar hos optionstypen mindre än eller lika med optionstypen, än vad som är tillåtet. - För en eller flera kopplingar har antalet tillåtna ledande axlar överskridits. - Funktionsomfånget hos en eller flera kopplingar är inte frigivet. - Överlagring för en synkronspindel (kopplingsfaktor 1:1) är inte möjlig. - Kurvtabellens funktionalitet (motsvarande optionstyp 2) är inte frigiven. Den berörda generiska kopplingen med den angivna följeaxeln/spindeln är av följande optionstyp: - 0: TRAIL (i BCS) - 1: COUP med kopplingsfaktor 1:1 utan överlagrade rörelser - 2: TRAIL och LEAD även i MCS, även i synkrona aktioner, spindlar och rundaxlar blandade, COUP
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Anskaffa tillräcklig optionsnivå (CP-BASIC). - Reducera antalet samtidigt aktiva kopplingar av optionstypen. - Använd endast det frigivna funktionsomfånget. - Ingen överlagrad programmering av synkronspindeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8126	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 generisk koppling option CP-COMFORT krävs (typ %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Följeaxel %4 = Optinstyp
Förklaring:	För den önskade funktionen behövs optionsnivån CP-COMFORT. Möjliga orsaker: - Det har lagts upp fler kopplingar av optionstypen mindre än eller lika med optionstypen, än vad som är tillåtet. - För en eller flera kopplingar har antalet tillåtna ledande axlar överskridits. - Funktionsomfånget hos en eller flera kopplingar är inte frigivet. - Överlagring för en synkronspindel (kopplingsfaktor 1:1) är inte möjlig. - Kurvtabellens funktionalitet (motsvarande optionstyp 2) är inte frigiven. Den berörda generiska kopplingen med den angivna följeaxeln/spindeln är av följande optionstyp: - 0: TRAIL (i BCS) - 1: COUP med kopplingsfaktor 1:1 utan överlagrade rörelser - 2: TRAIL och LEAD även i MCS, även i synkrona aktioner, spindlar och rundaxlar blandade, COUP - 3: CP-kopplingar (utan kurvtabeller) med upp till 3 ledande axlar, även i synkrona aktioner, spindlar och axlar blandade
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Anskaffa tillräcklig optionsnivå (CP-COMFORT). - Reducera antalet samtidigt aktiva kopplingar av optionstypen. - Reducera antalet ledande axlar per koppling. - Använd endast det frigivna funktionsomfånget. - Ingen överlagrad programmering av synkronspindeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

8128	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 generisk koppling option CP-EXPERT krävs (typ %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Följeaxel %4 = Optinstyp
Förklaring:	För den önskade funktionen behövs optionsnivån CP-EXPERT. Möjliga orsaker: - Det har lagts upp fler kopplingar av optionstypen mindre än eller lika med optionstypen, än vad som är tillåtet. - För en eller flera kopplingar har antalet tillåtna ledande axlar överskridits. - Funktionsomfånget hos en eller flera kopplingar är inte frigivet. - Överlagring för en synkronspindel (kopplingsfaktor 1:1) är inte möjlig. - Kurvtabellens funktionalitet (motsvarande optionstyp 2) är inte frigiven. Den berörda generiska kopplingen med den angivna följeaxeln/spindeln är av följande optionstyp: - 0: TRAIL (i BCS) - 1: COUP med kopplingsfaktor 1:1 utan överlagrade rörelser - 2: TRAIL och LEAD även i MCS, även i synkrona aktioner, spindlar och rundaxlar blandade, COUP - 3: CP-kopplingar (utan kurvtabeller) med upp till 3 ledande axlar, även i synkrona aktioner, spindlar och axlar blandade - 4: CP-kopplingar med upp till 5 ledande axlar, även i synkrona aktioner, spindlar och axlar blandade, kaskader möjliga
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Anskaffa tillräcklig optionsnivå (CP-EXPERT). - Reducera antalet samtidigt aktiva kopplingar av optionstypen. - Reducera antalet ledande axlar per koppling. - Använd endast det frigivna funktionsomfånget. - Ingen överlagrad programmering av synkronspindeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
8130	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 generisk koppling funktion inte möjlig (typ %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Följeaxel %4 = Optinstyp
Förklaring:	Utförandet av den önskade funktionen hos den generiska kopplingen är inte möjlig på denna styrning. Möjliga orsaker: - Flera kopplingar av optionstypen mindre än eller lika med optionstypen har lagts upp, än vad som är tillåtet. - För en eller flera kopplingar överskrides antalet tillåtna ledande axlar. - Funktionsomfånget för en eller flera kopplingar är inte frigivet. - Överlagring för en synkron spindel (kopplingsfaktor 1:1) är inte möjlig. - Kurvtabellens funktionalitet (motsvarande optionstyp 2) är inte frigiven. Den berörda generiska kopplingen med den angivna följeaxeln/spindeln är av följande optionstyp: - 0: TRAIL (i BCS) - 1: COUP med kopplingsfaktor 1:1 utan överlagrade rörelser - 2: TRAIL och LEAD även i MCS, även i synkrona aktioner, spindlar och rundaxlar blandade, COUP - 3: CP-kopplingar (utan kurvtabeller) med upp till 3 ledande axlar, även i synkrona aktioner, spindlar och rundaxlar blandade - 4: CP-kopplingar med upp till 5 ledande axlar, även i synkrona aktioner, spindlar och rundaxlar blandade, kaskader möjliga
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	- Reducera antalet samtidigt aktiva kopplingar av optionstypen. - Reducera antalet ledande axlar per koppling. - Använd endast frigivet funktionsomfång. - Ingen överlagrad programmering av synkronspindel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

9000 %1. Handratt har fallit bort.

Parameter:	%1 = Handrattsnummer
Förklaring:	Endast vid PROFIBUS/PROFINET: PROFIBUS-handratten har fallit bort.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Återställ forbindelsen med PROFIBUS-handratten.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10203 [Kanal %1:] Cykelstart utan referenspunkt (Aktion=%2<ALNX>)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	NC-start har aktiverats i MDA- eller AUTOMATIK-drift och minst en referenspliktig axel har inte uppnått sin referenspunkt.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Över kanalspecifikt MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (cykelstart utan referenspunkt) kan man bestämma, om axlar måste refereras före cykelstart eller inte. Start av referenspunktkörning kan aktiveras kanal- eller axelspecifikt. Kanalspecifikt referenspunktkörning: Den stigande flanken i NC/PLC-snittstället DB3200 DBX1.0 (aktivera referenspunktkörning) startar ett automatiskt förlopp, som startar axlarna i kanalen enligt den i axel-specifika MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR (referera axlarna kanalspecifikt i turordning) angivna turordningen. 0: Axel deltar inte i kanalspecifikt referenspunktkörning, men måste dock vara referenspunktkörd för cykelstart. -1: Axel deltar inte i kanalspecifikt referenspunktkörning, men behöver dock inte vara referenspunktkörd för cykelstart. 1- 8: Turordning för kanalspecifikt referenspunktkörning (samtidig start vid samma nummer), 1-31: CPU Type Axelspecifikt referenspunktkörning: Tryck på riktningsknappen som motsvarar startriktningen i axelspecifika MD34010 \$MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (kör mot referenspunkt i minusriktning).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10204 [Kanal %1:] Användaraktion utan referenspunkt inte möjligt (intern aktion=%2<ALNX>)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = internt aktionsnummer/internt aktionsnamn
Förklaring:	En bestämd användaraktion skall utföras, vilken leder till en (ev. till en annan) intern aktion, för vilken minst en referenspliktig axel inte har uppnått sin referenspunkt.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	Referenspunktsök de referenspunktspliktiga axlarna. Om användaraktionen medför en NC-start som intern aktion, kan via den kanalspecifika MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-start utan referenspunkt) avgöras, om axlarna måste vara refererade innan NC-start eller ej. Om användaraktionen medför en användar-ASUP-start som en intern aktion, kan via den kanalspecifika MD20115 \$MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP (ASUP-start utan referenspunkt) avgöras, om axlarna måste vara refererade innan ASUP-start eller inte. Om användaraktionen medför en PROG-EVENT-start som en intern aktion, kan via den kanalspecifika MD20105 \$MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK (PROG-EVENT-start utan referenspunkt) avgöras, om axlarna måste vara refererade innan PROG-EVENT-start eller inte. Starten av referenspunktsökningen kan utlösas kanal- eller axelspecifikt. Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Via den kanalspecifika MD20700 \$MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-start utan referenspunkt) kan avgöras, om axlarna måste vara refererade innan NC-start eller ej. Starten av referenspunktsökningen kan utlösas kanal- eller axelspecifikt. Kanalspecifika referenspunktsökningar: Den positiva flanken hos NC/PLC-snittställesignalen DB3200 DBX1.0 (Aktiver referenspunktsökning) startar ett automatisk förlopp, som startar kanalens axlarna i den ordningsföljd, som är angiven i den axelspecifika MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR (axelordningsföljd för kanalspecifik referenspunktsökning). 0: Axeln deltar inte i den kanalspecifika referenspunktsökningen, måste dock vara referenspunktsökt för NC-start, -1: Axeln deltar inte i den kanalspecifika referenspunktsökningen, måste inte vara referenspunktsökt för NC-start, 1-8: Ordningsföljd för start av kanalspecifik referenspunktsökning (samtidig start vid lika nr.), 1-31: CPU typ axelspecifik referenspunktsökning: Tryck på riktningsknappen, vilken motsvarar korriktningen i den axelspecifika MD34010 \$MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (referenspunktsökning i minusriktning).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10208	[Kanal %1:] För fortsättning av program tryck Cykelstart
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Styrningen är efter blocksökning med beräkning i önskat tillstånd. Nu kan programmet startas med NC-start eller tillståndet kan förändras med överlagra/jogg.
Reaktion:	Interpreterstopp Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-start
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10209	[Kanal %1:] Internt cykelstopp efter blocksökning
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Internt alarm, som tjänar till att, genom alarmreaktionen utlösa NC-stopp. Alarmet sätts i följande situationer: - MD11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE, Bit 0 == 1 och det sista aktionsblocket efter blocksökning i huvudbearbetning växlas in. Alarm 10208 aktiveras då beroende på NC/PLC-snittställesignal DB3200 DBX1.6 (PLC-aktion avslutad). - Blocksökningsalarmet 10208 undertrycks med PI-tjänst _N_FINDBL (Parameterns 3:e dekad försörjs med "2"). Alarmet 10209 är beroende av om en blocksöknings-ASUP har projekterats eller ej (MD11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE, Bit 1) med satt blocksöknings-ASUPslut eller med inväxling av det sista aktionsblocket i huvudbearbetningen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Cykelstart
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10225	[Kanal %1:] Instruktion avvisad
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Kanalen får en instruktion, som inte kan utföras.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck på RESET.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10226 [Kanal %1:] RESET/programslut avbrutet

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Under RESET resp. programslut har ett fel inträffat, så att kanalen inte kan kopplas i ett driftklart tillstånd. Detta kan exempelvis inträffa, när interpretatorn under bearbetning av Init-block, som uppstår under RESET och programslut, meddelar ett fel.

I regel påvisar ytterligare alarm, vilket problem exakt som uppstått.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.

Kanal ej driftklar.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Åtgärda problemmet, vilket visas genom de andra alarmen, och tryck på nytt på RESET.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10299 [Kanal %1:] Funktion Auto-Repos är inte frigiven

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: I kanalen har funktionen (driftart) Auto-Repos valts, den är dock inte implementerad.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Detta är endast en hänvisning.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10600 [Kanal %1:] Block %2 Hjälpfunktion under aktiv gängsvarvning

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I ett gängsvarningsblock är en aktivering av en hjälpfunktion programmerad.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Följefel kan inträffa om gängningsblockets bearbetningssträcka är för kort och ytterligare block följer (gängningsblock), vari inget bearbetningsstopp får förekomma.

Möjliga åtgärder:

- Programmera längre sträcka och/eller sänk matningen.

- Programmera hjälpfunktionen i ett annat block (programavsnitt).

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10601 [Kanal %1:] Block %2 Blocksutshastighet under gängsvarvning = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Detta alarm kommer endast om fler block med G33 kommer efter varandra. Blocksutshastigheten i angivet block = 0, fast ytterligare ett gängningsblock följer. Orsaker kan vara:

- G9

- Hjälpfunktion efter rörelse

- Utmatning av hjälpfunktion före rörelse av följeblock

- Positionerande axel i blocket

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet, på så sätt att inget "stopp vid blockslut" G09 programmeras. Ändra allmänt MD11110 \$MN_AUXFU_GROUP_SPEC [n] för val av utmatningstidpunkt av hjälpfunktionsgrupp från "utmatning av hjälpfunktion före/efter rörelse" till "utmatning av hjälpfunktion under rörelse". Bit 5 = 1: Utmatning av hjälpfunktion före rörelse Bit 6 = 1: Utmatning av hjälpfunktion under rörelse Bit 7 = 1: Utmatning av hjälpfunktion efter rörelse
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10604 [Kanal %1:] Block %2 För stor ökning av gängstigning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ökningen av gängstigningen leder till axelöverlast. Vid test antas en spindelövermanning med 100%.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera spindelvarvtalet, ökningen av gängstigningen eller banans längd i bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10605 [Kanal %1:] Block %2 För stor reducering av gängstigning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Reduceringen av gängstigningen leder till axelstillestånd i gängningsblocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera gängstigningen eller banans längd i bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10610 [Kanal %1:] Axel %2 ej stoppad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En axel/spindel har positionerats över flera NC-block med POSA-/SPOSA-instruktion. Programmerad slutposition har inte uppnåtts (fönster "Exakt stopp fin"), eftersom axel/spindel redan har programmerats igen. Exempel: N100 POSA[U]=100 : N125 X... Y... U... ; t.ex.: U-axel körs fortfarande i N100!
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:	Kontrollera och korrigera NC-programmet (analysera om rörelse över blockgränser överhuvudtaget är nödvändigt här). Förhindra blockväxling med nyckelordet WAITP för axlar resp. WAITS för spindeln tills även positioneringsaxlarna eller positionering av spindeln har nått sina slutpositioner. Exempel för axlarna: N100 POSA[U]=100 : N125 WAITP(U) N130 X... Y... U... Exempel för spindeln: N100 SPOSA[2]=77 : N125 WAITS(2) N130 M6
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10620	[Kanal %1:] Block %3 axel %2 kommer att nå mjukvarugränsläge %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label %4 = sträng
Förklaring:	Under rörelsen har det registrerats att mjukvarugränsläget i visad riktning kommer att uppnås. Överskridandet av rörelseområdet kunde inte kännas av i blockberedningen p.g.a. antingen överlagring av rörelsen med handratt eller extern nollpunktsförflyttning, eller av att en koordinattransformation är aktiv.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Beroende på orsak till alarmet skall följande åtgärdas: - Överlagring med handratt resp. extern nollpunktsförflyttning: Deaktivera överlagringen och ta bort/minska den vid förnyad körning av programmet. - Transformation: Kontrollera inställda/programmerade nollpunktsförflyttningar (aktuell Frame). Är värdena korrekta, måste uppspanningen av verktyget ändras, för att vid förnyad körning av programmet undvika samma alarm (med upprepat programavbrott).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10621	[Kanal %1:] Axel %2 står på mjukvarugränsläge %3%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = sträng %4 = Mjukvarugränslägesbrytarens axel: Ges endast ut vid avvikelse från den körda axeln.
Förklaring:	Angiven axel står redan på visat mjukvarugränsläge.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera maskindata MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 och MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 med avseende på mjukvarugränsläge. Kör av mjukvarugränsläget med JOG Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Maskindata: Kontrollera axelspecifika snittställe-signaler: DB380x DBX1000.3 (2:a mjukvarugränsläge plus) resp. DB380x DBX1000.2 (2:a mjukvarugränsläge minus), om 2:a mjukvarugränsläge är valt.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10625 [Kanal %1:] Block %3 Följeaxel/-spindel %2 med CP-SW-gränsstopp %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer
%3 = Blocknummer, Label
%4 = sträng

Förklaring: Följeaxeln/-spindeln har stoppats, eftersom ett överskridande av mjukvarugränsläget hotar i den visade riktningen. Avhängigt av MD30455 \$MA_MISC_FUNCTION_MASK, bit 11 och CPMBRAKE har vid behov även det kompletta kopplingsförbandet bromsats ned riktningsspecifikt.

Reaktion: Lokal alarmreaktion.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Beroende på orsak till alarmet skall följande åtgärdas:
- Överlagring med handrätt resp. extern nollpunktsförflyttning: Deaktivera överlagringen och ta bort/minska den vid förnyad körning av programmet.
- Transformation: Kontrollera inställda/programmerade nollpunktsförflyttningar (aktuell Frame). Är värdena korrekta, måste uppspänningen av verktyget ändras, för att vid förnyad körning av programmet undvika samma alarm (med upprepat programavbrott).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10630 [Kanal %1:] Block %2 axel %3 når arbetsfältsbegränsning %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel, spindelnummer
%4 = Sträng (+ eller -)

Förklaring: Angiven axel lämnar arbetsfältsbegränsningen. Detta känns av först i rörelseblocket (huvudbearbetning), eftersom antingen de minimala axelvärdena inte kunde fastställas före transformation eller eftersom överlagrad rörelse föreligger.

Reaktion: Lokal alarmreaktion.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Programmera annan rörelse eller gör ingen överlagrad rörelse.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10631 [Kanal %1:] Axel %2 står på arbetsfältsbegränsning %3%4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axel, Spindel
%3 = Sträng (+ eller -)
%4 = Arbetsfältsbegränsningens axel: Ges endast ut vid avvikelse från den körda axeln.

Förklaring: Angiven axel når arbetsfältsbegränsning i driftart JOG.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera SD43420 \$SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS och SD43430 \$SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS för arbetsfältsbegränsningen.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10632	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 uppnår koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel, spindelnummer %4 = Sträng (+ eller -)
Förklaring:	Den angivna axeln påverkar den koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen. Detta upptäcks först i huvudförloppet, eftersom antingen före transformationen det minimala axelvärdet inte var fastställbart eller eftersom en överlagrad rörelse förligger.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Programmera annan rörelse eller gör ingen överlagrad rörelse.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10633	[Kanal %1:] Axel %2 står på koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen %3%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel, Spindel %3 = Sträng (+ eller -) %4 = Axeln med koordinatsystem-specifik arbetsfältsbegränsning. Ges endast ut vid avvikelser från axel som körs.
Förklaring:	Den angivna axeln uppnår i driftart JOG den koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera systemparameter \$P_WORKAREA_CS_xx för den koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
10634	[Kanal %1:] Axel %2 verktygsradiekorrektör för typ %3 arbetsfältsbegränsning inaktiv. Orsak: Verktygsorienteringen inte axelparallell.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel, Spindel %3 = 0: BCS, 1: WKS / ENS
Förklaring:	Verktygsradiekorrektören tas inte hänsyn till i arbetsfältsbegränsningen för den angivna axeln. Orsak: Verktygsorienteringen är inte axelparallell (t.ex. genom aktiv ToolCarrier eller transformation). Alarmet visas endast i driftart JOG.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Verktygsradiekorrektören för arbetsfältsbegränsningar i driftart JOG kan endast tas hänsyn till vid axelparallella verktyg. Aktiva transformationer och ToolCarrier måste vara frånslagna för denna funktion.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
10635	[Kanal %1:] Axel %2 verktygsradiekorrektör för typ %3 arbetsfältsbegränsning inaktiv. Orsak: Inget fräs- eller borrarverktyg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel, Spindel %3 = 0: BCS, 1: WKS / ENS
Förklaring:	Verktygsradiekorrektören tas inte hänsyn till i arbetsfältsbegränsningen för den angivna axeln. Orsak: Verktyget måste vara av typen fräs eller borrar. Alarmet visas endast i driftart JOG.
Reaktion:	Visning av alarm.

Åtgärd: Verktysradiekorrektören för arbetsfältsbegränsningar i driftart JOG kan endast tas hänsyn till för fräs- eller borrarverktyg.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10636 [Kanal %1:] Axel %2 verktysradiekorrektör för typ %3 arbetsfältsbegränsning inaktiv. Orsak: Transformation aktiv.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axel, Spindel
 %3 = 0: BCS, 1: WKS / ENS

Förklaring: Verktysradiekorrektören tas inte hänsyn till i arbetsfältsbegränsningen för den angivna axeln.
 Orsak: En transformation är aktiv.
 Alarmet visas endast i driftart JOG.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Verktysradiekorrektören för arbetsfältsbegränsningar i driftart JOG kan inte tas hänsyn till vid aktiv transformation.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10637 [Kanal %1:] Axel %2 verktysradiekorrektör för typ %3 arbetsfältsbegränsning inaktiv. Orsak: Verktyg inte aktivt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axel, Spindel
 %3 = 0: BCS, 1: WKS / ENS

Förklaring: Verktysradiekorrektören tas inte hänsyn i arbetsfältsbegränsningen för den angivna axeln.
 Orsak: Inget verktyg aktivt.
 Alarmet visas endast i driftart JOG.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Verktysradiekorrektören för arbetsfältsbegränsningar i driftart JOG kan inte tas hänsyn till utan aktivt verktyg.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10650 [Kanal %1:] Felaktig gantry-maskindata, axel %2 fel nr. %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axel
 %3 = Fel nr.

Förklaring: I gantryspecifika axiella maskindata har ett felaktigt värde angivits. Ytterligare orsak kan utläsas ur felnumret.
 - Fel nr. = 1 => antingen fel gantryenhet angiven, eller så är följeaxelns beteckning felaktig.
 - Fel nr. = 2 => masteraxel angiven flera gånger.

Reaktion: NC ej driftklar.
 BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera maskindata:
 MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE
 0: Ingen gantryaxel 1: Masteraxel förband 1, 11: Följeaxel förband 1, 2: Masteraxel förband 2, 12: Följeaxel förband 2, 3: Masteraxel förband 3, 13: Följeaxel förband 3

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

10651	[Kanal %1:] Gantry-konfigureringsfel. Felnummer %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Orsak
Förklaring:	Den i maskindata inställda gantry-konfigurationen är felaktig. Gantry-enhet och felorsak kan hittas i överföringsparametrar. Överföringsparametrarna sätts samman som följer. - %2 = Felbeteckning + gantry-enhet (XX). - %2 = 10XX => Ingen masteraxel deklarerad - %2 = 20XX => Ingen följeaxel deklarerad - %2 = 30XX => Olika innehåll i MD30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN följeaxel och masteraxel - %2 = 40XX => Olika kanal- eller NCU-tillordning för gantryaxlar - %2 = 50XX => Ingen följeaxel deklarerad i denna kanal - %2 = 60XX => Olika kanaltillordning för masteraxeln - %2 = 10000 => Fel. Följeaxeln är geo-axel - %2 = 11000 => Fel. Konkurrerande pos-axel som följeaxel - %2 = 12000 => Fel. Compile Cykel-axel som följeaxel - %2 = 13000 => Fel. Gantry-axeln är spindel - %2 = 14000 => Fel. Gantry-axeln är Hirth-tandad t.ex. Felnr. 1001 = Ingen masteraxel deklarerad, gantry-enhet 1.
Reaktion:	NC ej driftklar. BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ställ maskindata rätt: MD37100 \$MA_GANTRY_AXIS_TYPE 0: Ingen gantryaxel 1: Masteraxel förband 1 11: Följeaxel förband 1 2: Masteraxel förband 2 12: Följeaxel förband 2 3: Masteraxel förband 3 13: Följeaxel förband 3
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
10652	[Kanal %1:] Axel %2 Gantry-varningsgräns överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel
Förklaring:	Gantry-följeaxeln har överskridit den i MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING angivna varningsgränsen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 1. Kontrollera axeln (mekaniskt dålig rörelse?). 2. MD är fel inställt (MD37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). Ändringar i denna MD är verksamma efter RESET.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
10653	[Kanal %1:] Axel %2 Gantry-felgräns överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel

Förklaring:	Gantry-följeaxeln har överskridit den i MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR angivna felgränsen (ärvärdestolerans).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. 1. Kontrollera axeln (mekaniskt dålig rörelse?). 2. MD är fel inställt, MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. Om MD ändras är POWER ON nödvändig. Om axlarna ännu ej är referenspunktkörda gäller MD37130 \$MA_GANTRY_POS_TOL_REF som utlösningssak för felmeddelandet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10654	[Kanal %1:] Väntar på synkronisationsstart gantry-enhet %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Gantry-enhet
Förklaring:	Meddelandet visas när axlarna är synkroniseringsberedda. Gantry förbandet kan nu synkroniseras. Ärdifferansen mellan master- och följeaxel är större än gantry-varningsgräns MD 37110 \$MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. Synkronisationen måste startas explicit med NC/PLC-snittställesignalen DB380x DBX5005.4 (Start gantry-synkronisering).
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Se funktionshandbok special funktioner, gantry-axlar (G1)
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10655	[Kanal %1:] Synkronisering pågår gantry-enhet %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Gantry-enhet
Förklaring:	Alarmet kan undertryckas med MD37150 \$MA_GANTRY_FUNCTION_MASK bit2 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10656	[Kanal %1:] Axel %2 Gantry-följeaxel dynamiskt överbelastad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel
Förklaring:	Den angivna Gantry-följeaxeln är dynamiskt överbelastad, d.v.s. följeaxeln kan inte följa masteraxeln dynamiskt.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Lokal alarmreaktion. Kanal ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Jämför axiala maskindata för gantry-följeaxel med data för gantry-masteraxel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

10657	[Kanal %1:] Axel %2 Power off när gantry-felgränsen har överskridits
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel
Förklaring:	Avstängning sker om läget för gantry-felgräns har överskridits (alarm 10653) Felet kan endast hävas genom deaktivering av MD37135 \$MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR resp. genom deaktivering av den utökade övervakningen (MD37150 \$MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 1. Upphäv mekanisk förskjutning 2. Kontrollera axeln (mekaniskt dålig rörelse?) 3. Radera MD37135 \$MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR eller deaktivera den utökade övervakningen. 4. MD37120 \$MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR är fel inställd Om MD ändras är POWER ON nödvändigt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10658	[Kanal %1:] Axel %2 Otillåtet axeltillstånd %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnnummer %3 = Felidentifiering och gantryenhet
Förklaring:	Felidentifiering och Gantry-enhet. - 30XX => Gantryanslutningen kan inte stängas, eftersom inte alla gantryaxlar befinner sig i en kanal. - 40XX => Gantryanslutningen kan inte stängas, eftersom gantryaxlarna befinner sig i olika axeltillstånd, t ex är axeln allokerad till PLCn. - 50XX => Gantryanslutningen skall, på grund av en PLC-begäran, byta kanal. I den nya kanalen är inte alla gantryaxlarna kända. - 60XX => Gantryanslutningen skall på grund av en begäran från NC-programmet hämtas från kanalen, men kanalen känner inte till alla gantryaxlarna. - 70XX => Gantryförbandet kan inte slutas eftersom en rörelse pågår för minst en gantryaxel.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Lokal alarmreaktion.
Åtgärd:	Felidentifiering: - 30XX = > Allokerar alla gantryaxlar till den aktuella kanalen, t.ex. över axelbyte. - 40XX => Sätt alla axlarna i gantrygruppen i identiskt axeltillstånd, t.ex. allokeras alla axlar till NC programmet eller alla axlar till PLC. - 50XX = > Tillkännage alla gantryaxlar till den anfordrade kanalen. - 60XX = > Tillkännage alla gantryaxlar till den anfordrade kanalen. :slut
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10700	[Kanal %1:] Block %2 NCK-skyddsområde %3 påverkat i Automatik eller MDA
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Skyddsområdesnummer

Förklaring:	Det operatrelaterade NCK-skyddsområdet påverkas. Det skall beaktas, att ytterligare ett verktygsrelaterat skyddsområdet är aktivt. Det operatrelaterade skyddsområdet kan passeras efter ny NC-start.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. SHOWALARM och SETVDI reaktionerna kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit20.
Åtgärd:	Passering av skyddsområdet är möjligt efter ny NC-start.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10701	[Kanal %1:] Block %2 kanalspecifikt skyddsområde %3 påverkat i automatik eller MDA
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Skyddsområdesnummer
Förklaring:	Det operatrelaterade kanalspecifika skyddsområdet påverkas. Det skall beaktas, att ytterligare ett verktygsrelaterat skyddsområde är aktivt. Det operatrelaterade skyddsområdet kan passeras efter ny NC-start.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. SHOWALARM och SETVDI reaktionerna kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit20.
Åtgärd:	Passering av skyddsområdet är möjligt efter ny NC-start.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10702	[Kanal %1:] NCK-skyddsområde %2 påverkat i handdrift (JOG)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Skyddsområdesnummer
Förklaring:	Det operatrelaterade NCK-skyddsområdet påverkas. Det skall beaktas, att ytterligare ett NCK-skyddsområdet är aktivt. Det operatrelaterade skyddsområdet kan passeras efter ny NC-start.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Passering av skyddsområdet är möjligt efter ny NC-start.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10703	[Kanal %1:] Kanalspecifikt skyddsområde %2 påverkat i handdrift (JOG)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Skyddsområdesnummer
Förklaring:	Det operatrelaterade kanalspecifika skyddsområdet påverkas. Det skall beaktas, att ytterligare ett NCK-skyddsområdet är aktivt. Det operatrelaterade skyddsområdet kan passeras efter ny NC-start.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Passering av skyddsområdet är möjligt efter ny NC-start.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

10704	[Kanal %1:] Block %2 Skyddsområdesövervakningen är inte garanterad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ytterligare rörelser av en geometriaxel har tillkommit, som inte kunde beaktas vid blockberedningen. Det är därför inte säkerställt att skyddsområdena inte kommer att lämnas. Detta är endast en varning, utan ytterligare reaktion.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ med andra åtgärder, att rörelsen av geometriaxlar inklusive tilläggsrörelsen inte lämnar skyddsområdet (varning kommer ändå) eller tag bort tilläggsrörelsen.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
10706	[Kanal %1:] NCK-skyddsområde %2 med axel %3 uppnått i handdrift(JOG)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Skyddsområdesnummer %3 = Axelnamn
Förklaring:	Operatrelaterat NCK-skyddsområde har uppnåtts med angiven axel. Det skall beaktas, att ytterligare ett verktygsrelaterat skyddsområde är aktivt. Det operatrelaterade skyddsområdet kan passeras efter frigivning från PLC.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Passering av skyddsområdet möjligt efter frigivning från PLC.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
10707	[Kanal %1:] Kanalspecifikt skyddsområde %2 med axel %3 uppnått i handdrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Skyddsområdesnummer %3 = Axelnamn
Förklaring:	Operatrelaterat kanalspecifikt skyddsområde har uppnåtts med angiven axel. Det skall beaktas, att ytterligare ett verktygsrelaterat skyddsområde är aktivt. Det operatrelaterade skyddsområdet kan passeras efter frigivning från PLC.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Passering av skyddsområdet möjligt efter frigivning från PLC.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
10720	[Kanal %1:] Block %3 axel %2 mjukvarugränsläge %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label %4 = Sträng (+ eller -)
Förklaring:	Programmerad rörelse påverkar det för axeln aktiva mjukvarugränsläget. Alarmet aktiveras vid dekoderings av programblocket. När maskindatabit MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11=0, ges detta alarm ut trots alarm 10722. När maskindatabit MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 är satt, föreslås en utökad diagnosmöjlighet för fränkörning från mjukvarugränsläget. Förutsättningen för fränkörningen är att ALUN*-alarmfilen finns i HMI:n.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	Kontrollera och korrigera positionen i bearbetningsprogrammet. Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera maskindata: MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 och MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 för mjukvarugränslägena. Kontrollera axelspecifika snittställesignaler: DB380x DBX1000.3 / .2 (2:a mjukvarugränsläge plus/minus), om 2:a mjukvarugränsläge är valt. Kontrollera momentant verksamma nollpunktsförflyttningar för den aktuella framen. Vidare finns externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer att kontrollera.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10721	[Kanal %1:] Block %3 axel %2 mjukvarugränsläge %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label %4 = Sträng (+ eller -)
Förklaring:	Den planerade rörelsen påverkar det för axeln momentant verksamma mjukvarugränsläget. Alarmer aktiveras vid dekodering av framkörnings- eller rest-block vid REPOS. Beroende av MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0 kommer detta alarm att ges ut istället för alarm 10723. När denna MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 11 är satt, erbjuds en utökad diagnosmöjlighet för påverkan av mjukvarugränsläget. Förutsättningen för frigivningen är att ALUN*-alarmfilen finns på HMI:n. Se även diagnosanvisning för alarm 10723.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Fastställ orsaken till förflyttningen mellan utgångs- resp. målposition. REPOS-kommandot utförs i slutet av en ASUP resp. system-ASUP. Se även korsreferens för ASUPs. Kontrollera axelspecifika NC/PLC-snittställesignalen DB380x DBX1000.3 / .2 (2:a mjukvarugränsläge plus/minus), om 2:a mjukvarugränsläget är valt. Kontrollera momentant verksamma nollpunktsförflyttningar för aktuell Frame. Kontrollera även externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer. Avbryt bearbetningsprogrammet med NC-reset.
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10722	[Kanal %1:] Block %5 axel %2 mjukvarugränsläge%6 påverkat, Reststräcka: %7 %3<ALUN> påverkad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Enhet för sträcka %4 = Blocknummer, Etikett Nummer+Sträng(+/-) Reststräcka
Förklaring:	Den programmerade banan påverkar för axeln det momentant verksamma mjukvarugränsläget. Alarmer aktiveras vid bearbetning av detaljprogramblocket. När MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, ges detta alarm ut i stället för alarm 10720. Alarm 10722 erbjuder en utökad diagnosmöjlighet för påverkan av mjukvarugränsläget. Förutsättningen för frigivningen är att ALUN*-alarmfilen finns i HMI. Se även diagnosanvisning alarm 10720.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	Kontrollera och korrigera positionen i bearbetningsprogrammet. Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 och MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 för mjukvarugränslägena. Kontrollera axelspecifika snittställesignaler: DB380x DBX1000.3 / .2 (2:a mjukvarugränsläge plus/minus), om 2:a mjukvarugränsläget är valt. Kontrollera momentant verksamma nollpunktsförflyttningar för den aktuella framen. Vidare finns externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer att kontrollera.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10723	[Kanal %1:] Block %5 axel %2 mjukvarugränsläge%6 påverkat, Reststräcka: %7 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Enhet för sträcka %4 = Blocknummer, Label Nummer+Sträng(+/-) Reststräcka
Förklaring:	Den planerade rörelsen påverkar för axeln det momentant verksamma mjukvarugränsläget. Alarmet aktiveras vid bearbetningen av fram- eller återgångsblock vid REPOS. När MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, ges detta alarm ut i stället för alarm 10721. Alarm 10723 erbjuder en utökad diagnosmöjlighet för påverkan av mjukvarugränsläget. Förutsättningen för frigivningen är att ALUN*-alarmfilen finns i HMI. Se även diagnosanvisning alarm 10721.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Fastställ orsaken till förflyttningen från utgångs- resp. målposition. REPOS-kommandot utförs i slutet av en ASUP resp. system-ASUP. Se även korsreferens för ASUP. Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 och MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 för mjukvarugränsläget. Kontrollera den axelspecifika snittställesignalen: DB380x DBX1000.3 / .2 (2:a mjukvarugränsläge plus/minus), om 2:a mjukvarugränsläget har valts. Kontrollera den momentant verksamma nollpunktsförflyttningen över den aktuella framen. Utöver detta kontrolleras externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer. Avbryt NC-program med NC-Reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10730	[Kanal %1:] Block %3 axel %2 arbetsfältsbegränsning %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label %4 = Sträng (+ eller -)
Förklaring:	Om det vid dekodering av blocket fastställs, att den programmerade rörelsen kör axeln över arbetsfältsbegränsningen, genereras detta alarm. När maskindatabit MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11=0, ges detta alarm ut trots alarm 10732. När maskindatabit MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 är satt, föreslås en utökad diagnosmöjlighet för fränkörning från mjukvarugränsläget. Förutsättningen för fränkörningen är att ALUN*-alarmfilen finns i HMI:n.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: a) Kontrollera och ev. korrigera NC-programmet med avseende på korrekt positionsangivelse
b) Kontrollera nollpunktsförflyttningarna (aktuell Frame)
c) Korrigera arbetsfältsbegränsningen med G25/G26 eller
d) korrigera arbetsfältsbegränsningen med driftdata eller
e) deaktivera arbetsfältsbegränsningen med driftdata: 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10731 [Kanal %1:] Block %3 axel %2 arbetsfältsbegränsning %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer
%3 = Blocknummer, Label
%4 = Sträng (+ eller -)

Förklaring: Den planerade rörelsen påverkar den för axeln momentant verksamma arbetsfältsbegränsningen.
Alarmet aktiveras vid dekodering av framkörnings- eller restblock vid REPOS.
Detta alarm kommer att ges ut istället för alarm 10733, när MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 11 inte är satt.

Reaktion: Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Fastställ orsaken till förflyttningen mellan utgångs- resp. målposition. REPOS-kommandot utförs i slutet av en ASUP resp. system-ASUP. Se även korsreferens för ASUPs.
Kontrollera momentant verksamma nollpunktsförflyttningar för aktuell Frame.
Kontrollera även externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer.
Avbryt bearbetningsprogrammet med NC-reset.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10732 [Kanal %1:] Block %5 axel %2 arbetsfältsbegränsning påverkat, Reststräcka: %6 %3<ALUN>

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer
%3 = Enhet för sträcka
%4 = Blocknummer, Etikett|Reststräcka

Förklaring: Fastställs vid blockförberedelsen, att den programmerade rörelsen för den angivna axeln påverkar arbetsfältsbegränsningen, genereras detta alarm.
När MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, ges detta alarm ut i stället för alarm 10730. Alarm 10732 erbjuder en utökad diagnosmöjlighet för påverkan av arbetsfältsbegränsningen. Förutsättningen för frigivningen är att ALUN*-alarmfilen finns i HMI.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: a) Kontrollera och ev. korrigera NC-program med avseende på korrekt positionsangivelse
b) Kontrollera nollpunktsförflyttningar (aktuell Frame)
c) Korrigera arbetsfältsbegränsning med G25/G26 eller
d) Korrigera arbetsfältsbegränsning med settingdata eller
e) Deaktivera arbetsfältsbegränsning med settingdata: SD43410 \$SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10733	[Kanal %1:] Block %5 axel %2 arbetsfältsbegränsning påverkat, Reststräcka: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Enhet för sträcka %4 = Blocknummer, Etikett Reststräcka
Förklaring:	Den planerade rörelsen påverkar för axeln den momentant verksamma arbetsfältsbegränsningen. Alarmet aktiveras vid bearbetningen av fram- eller återgångsblock vid REPOS. När MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, ges detta alarm ut i stället för alarm 10731. Alarm 10733 erbjuder en utökad diagnosmöjlighet för påverkan av arbetsfältsbegränsningen. Förutsättningen för frigivningen är att ALUN*-alarmfilen finns i HMI.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Fastställ orsaken till förflyttningen från utgångs- resp. målposition. REPOS-kommandot utförs i slutet av en ASUP resp. system-ASUP. Se även korsreferens för ASUP. Kontrollera den momentant verksamma nollpunktsförflyttningen över den aktuella framen. Utöver detta kontrolleras externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer. Avbryt NC-program med NC-Reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10735	[Kanal %1:] Block %5 axel %2 koordinatsystemspecifik arbetsfältsbegränsning påverkad, Reststräcka: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Enhet för sträcka %4 = Blocknummer, Label Reststräcka
Förklaring:	Fastställs vid blockförberedelsen, att den programmerade rörelsen för den angivna axeln påverkar den koordinatsystemspecifika arbetsfältsbegränsningen, genereras detta alarm.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	a) Kontrollera NC-programmet angående korrekta positionsangivelser och korrigera vid behov. b) Kontrollera nollpunktsförflyttningar (aktuell frame) c) Ställ in arbetsfältsbegränsningen riktigt med WALCS1 ... WALCS9 eller d) Ställ in arbetsfältsbegränsningen riktigt över \$P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS resp. \$P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS eller e) Deaktivera arbetsfältsbegränsningen med \$P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE bzw. \$P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE I fall d) och e) måste slutligen gruppen för den valda koordinatsystemspecifika arbetsfältsbegränsningen aktiveras på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10736	[Kanal %1:] Block %5 axel %2 koordinatsystems specifik arbetsfältsbegränsning påverkad, Reststräcka: %6 %3<ALUN>
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Enhet för sträcka %4 = Blocknummer, Etikett Reststräcka
Förklaring:	Fastställs vid blockförberedelsen, att den programmerade rörelsen för den angivna axeln påverkar den koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen, genereras detta alarm. Alarmet aktiveras vid bearbetningen av fram- eller restblock vid REPOS.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Fastställ orsaken till förflyttningen från utgångs- resp. målposition. REPOS-kommandot utförs i slutet av en ASUP resp. system-ASUP. Se även korsreferens för ASUP. Kontrollera den momentant verksamma nollpunktsförflyttningen över den aktuella ramen. Utöver detta kontrolleras externa nollpunktsförflyttningar, överlagrade rörelser (\$AA_OFF), DRF och komponenter från transformationer. Avbryt NC-program med NC-Reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10740	[Kanal %1:] Block %2 För många tomma block vid WAB-programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Mellan WAB-blocket och blocket som bestämmer tangenten vid rörelse till och från konturen, får inte fler block programmeras än vad som är angivet i MD20202 \$MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10741	[Kanal %1:] Block %2 riktningsbyte vid WAB-ansättningsrörelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett säkerhetsavstånd har programmerats, som till riktning ligger vinkelrät mot bearbetningsplanet inte mellan start- och slutpunkt på WAB-konturen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10742	[Kanal %1:] Block %2 WAB-distans ogiltig eller inte programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Möjliga orsaker är: I ett WAB-block har parametern DISR inte angivits eller dess värde är mindre än eller lika med 0. Vid körning till eller från konturen med cirkel och aktiv verktygsradie är radien på internt skapad WAB-kontur negativ. Den internt skapade WAB-konturen är en cirkel med sådan radie, att med dess korrektur med aktuell korrekturradie (summan av verktygsradie och offsetvärde OFFN) kommer verktygets mittpunktsbana sammanfalla med programmerad radie DISR.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10743	[Kanal %1:] Block %2 WAB programmerat flera gånger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det har försökts att aktivera en WAB-rörelse innan en tidigare aktiverad WAB-rörelse har avslutats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10744	[Kanal %1:] Block %2 Ingen giltig WAB-riktning definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Tangentriktningen vid mjuk rörelse till eller från konturen är inte definierad. Möjliga orsaker: Efter framkörningsblocket följer inget block i programmet med rörelseinformation. Före ett fränkörningsblock har i ett program ännu inget block med rörelseinformation programmerats. Tangenten som skall användas för WAB-rörelsen är vinkelrät mot aktuellt bearbetningsplan.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10745	[Kanal %1:] Block %2 WAB slutposition är inte entydig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	I WAB-block och i följblock har positionen programmerats vinkelrät mot bearbetningsriktning och i WAB-blocket har ingen position angivits i bearbetningsplanet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Tag antingen bort positionsangivelsen för ansättningsaxel ur WAB-blocket eller ur följblocket, eller programmera även en position i bearbetningsplanet i WAB-blocket.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10746 [Kanal %1:] Block %2 fördekoderingsstopp vid WAB

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Mellan ett WAB-framkörningsblock och följblocket som definierar tangentriktningen eller ett WAB-framkörningsblock och följblocket som definierar slutpositionen, har ett fördekoderingsstopp infogats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10747 [Kanal %1:] Block %2 främörningsriktning vid WAB ej definierad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett WAB-framkörningsblock med kvarts- eller halvcirkel (G248 resp. G348) har slutpunkten i bearbetningsplanet inte programmerats och det är antingen G143 eller G140 utan verktygsradiekompensering aktivt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Följande ändringar är möjliga: - Ange slutpunkt för bearbetningsplanet i WAB-blocket. - Aktivera verktygsradiekompensering (endast verksam vid G140, inte vid G143). - Ange främörningssida explicit med G141 eller G142. - Kör från med en rak linje i stället för med en cirkel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10748 [Kanal %1:] Block %2 Otillåtet återgångsplan vid WAB

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En position i återgångsplanet har programmerats med DISRP, som inte ligger mellan säkerhetsavståndet (DISCL) och startpunkten (vid framkörning) resp. slutpunkten (vid främörning) med WAB-rörelsen.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10750	[Kanal %1:] Block %2 Aktivering av verktygsradiekompensering utan verktygsnummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett verktyg T... måste vara valt, så att styrningen kan ta hänsyn till tillhörande kompenseringvärden. Varje verktyg (T-nummer) är automatiskt tillordnad ett kompenseringdatablock (D1) som innehåller kompenseringvärden (parameter P1 - P25). Maximalt kan ett verktyg tillordnas 9 kompenseringdatablock, där önskat datablock anges med D-nummer (D1 - D9). Fräsradietkompenseringen (FRK) beaktas, om funktionen G41 eller G42 är programmerad. Korrekturvärdena står i parameter P6 (geometrivärde) och P15 (förlitningsvärde) hos aktivt kompenseringdatablock Dx.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera ett verktygsnummer med adressen T... före anrop av WRK med G41/G42.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10751	[Kanal %1:] Block %2 kollisionfara vid verktygsradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	"Flaskhalsavkänningen" (skärningspunktsberäkning av efterföljande, korrigerade rörelseblock) har för överblickbara antal av rörelseblock inte kunnat beräkna någon skärningspunkt. Därmed finns möjligheten att en av de ekvidistanta banorna lämnar operatets kontur.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera bearbetningsprogrammet och om möjligt ändra programmeringen så, att innerhörn med kortare väg än kompenseringsvärdet undviks. (Ytterhörn är okritiska, då ekvidistanter förlängs eller mellanblock infogas, så att alltid en skärningspunkt finns). Öka antalet överblickbara rörelseblock med MD20240 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (standardvärde: 3), därmed höjs beräkningsbehovet och samtidigt blockväxlingstiden.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10752	[Kanal %1:] Block %2 Spill i lokal blockbuffert vid verktygsradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Fräsradietkompenseringen måste buffra ett växlande antal mellanblock, för att för varje NC-block kunna beräkna den ekvidistanta verktygsbanan. Buffertminnets storlek är inte lätt att bestämma. Det hänger ihop med antalet block utan rörelseinformation i korrekturplanet, antalet konturelement som skall infogas och förloppet vid krökning vid spline- och polynominterpolering. Buffertminnets storlek anges fast av systemet och kan inte ändras med maskindata.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Minska buffertminnets storlek, som beläggs genom ändring av NC-programmet: - Genom att undvika: Block utan rörelseinformation i korrekturplan Block med konturelement, som har en föränderlig krökning (t.ex. ellipser), och med krökningsradier, som är mindre än kompenseringradien. (sådana block delas upp i flera delblock). - Reducera antalet överblickade block för kollisionsovervakning (MD20240 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS)
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10753	[Kanal %1:] Block %2 Val av verktygsradietkompensering är endast möjligt i ett linjärt block
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Val av verktygsradietkompensering med G41/G42 kan endast ske i block med G-funktion G00 (snabbmatning) eller G01 (arbetsmatning) verksamt. I block med G41/G42 måste minst en axel ligga i plan G17 till G19. Det bästa är om båda axlarna gör det, då i regel båda axlarna körs vid val av kompensering.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program, lägg val av kompensering i ett block med linjärinterpolering.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10754	[Kanal %1:] Block %2 Annullering av verktygsradietkompensering är endast möjligt i ett linjärt block
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Annullering av verktygsradietkompensering med G40 kan endast ske i block med G-funktion G00 (snabbmatning) eller G01 (arbetsmatning) verksamt. I block med G40 måste minst en axel ligga i plan G17 till G19. Det bästa är om båda axlarna gör det, då i regel båda axlarna körs vid annullering av kompensering.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program, lägg val av kompensering i ett block med linjärinterpolering.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10755	[Kanal %1:] Block %2 Val av verktygsradiekompensering med KONT är inte möjligt i aktuell startpunkt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid aktivering av fräsradierekompensering med KONT ligger inkörningsblockets startpunkt inom kompenseringscirkeln och lämnar därmed redan konturen. Väljs fräsradierekompenseringen med G41/G42, så bestämmer inmatningsförhållandet (NORM eller KONT) kompenseringsrörelsen, om aktuell position ligger bakom konturen. Vid KONT dras en cirkel med fräsradien runt den programmerade startpunkten (= slutpunkt på inmatningsblock). Tangenten som går genom aktuell position och inte lämnar konturen, är inmatningsrörelsen. Ligger startpunkten inom kompenseringscirkeln för slutpunkten, går ingen tangent genom denna punkt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Lägg valet av FRK så att inmatningsrörelsens startpunkt kommer att ligga utanför kompenseringscirkeln slutpunkt (programmerad rörelse > kompenseringsradien). Följande möjligheter finns: Val i föregående block Infoga mellanblock Välj inmatningsförhållande NORM
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10756	[Kanal %1:] Block %2 Annullering av verktygsradiekompensering med KONT är inte möjligt i programmerad slutpunkt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid annullering av fräsradierekompensering ligger programmerad slutpunkt inom kompenseringscirkeln. Skulle denna punkt verkligen köras till utan kompensering, skulle konturen lämnas. Annulleras fräsradierekompenseringen med G40, så bestämmer utmatningsförhållandet (NORM eller KONT) kompenseringsrörelsen, om programmerad position ligger bakom konturen. Vid KONT dras en cirkel med fräsradien runt den sista punkten, där kompenseringen fortfarande är verksam. Tangenten som går genom programmerad slutposition och inte lämnar konturen, är utmatningsrörelsen. Ligger programmerad slutpunkt inom kompenseringscirkeln för slutpunkten, går ingen tangent genom denna punkt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Lägg annullering av FRK så att programmerad slutpunkt kommer att ligga utanför kompenseringscirkeln om. Följande möjligheter finns: - Annullering i nästa block - Infoga mellanblock - Välj utmatningsförhållande NORM
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10757	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten orienteringsändring vid aktiv verktygsradiekorrektör
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	En orienteringsändring har programmerats, vilken med den aktiva verktygsradiekorrektörstypen (G-kodgrupp 22) inte är tillåten. Ändringar av verktygsorienteringen är i regel endast tillåtna och meningsfulla vid aktiv 3D-verktygsradiekorrektör. En (otillåten) orienteringsväxling kan även utlösas genom växlingen av bearbetningsplanet (G17 - G19).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Aktivera en G-kod ur gruppen 22, för vilken den programmerade orienteringsändringen är tillåtet. Kör programmet med konstant verktygsorientering. Vid ett behov av planväxling deaktivera först verktygsradiekorrektören och efter planväxlingen aktivera den på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10758	[Kanal %1:] Block %2 Krökningsradie med föränderligt korrekturvärde är för liten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Aktuell fräsradiekompenisering (använd fräs) är för stor för programmerad radie. I ett block med föränderlig fräsradiekompenisering måste en kompenisering vara möjlig med både det minsta och det största kompeniseringsvärdet ur programmerat område antingen vid varje eller ingen plats. Det får inte finnas någon punkt på konturen där krökningsradien ligger innanför det föränderliga kompeniseringsområdet. Ändrar kompeniseringsvärdet förtecken inom ett block, kontrolleras båda sidor om konturen, annars endast kompeniseringssidan.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Använd mindre fräs eller beakta en del av fräsradien redan vid konturprogrammeringen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10760	[Kanal %1:] Block %2 helixaxeln inte parallell mot verktygsorientering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid aktiv verktygsradiekompenisering är helix endast tillåtet när helixaxeln ligger parallellt med verktyget, d.v.s. cirkelplanet och kompeniseringplanet måste vara identiska.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Orientera helixaxel vinkelrät mot bearbetningsplan.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10761	[Kanal %1:] Block %2 Verktygsradiekompenisering vid ellips med mer än ett varv är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Vid bearbetning av innersidan på en ellips är krökningsradierna ibland större än och ibland mindre än fräsradierekompenseringen. Vid ellipser skulle i detta fall en uppdelning i 4 delblock ske, med krökningsradier som är större och mindre än kompenseringsradien. Vid flera varv skulle det på grund av obegränsat antal delblock leda till en enorm ökning av beräkningskraft, så att detta fall avvisas med felmeddelandet. Är en kompenserig möjlig överallt eller ingenstans på ellipsen, är även ellipser som sträcker sig över ett varv tillåtna.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Använd fräs med mindre radie eller programmera rörelseblock med maximalt ett varv.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10762	[Kanal %1:] Block %2 För många tomblock mellan två rörelseblock vid aktiv verktygsradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Maximalt antal tomblock är begränsat genom ett maskindata.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	- Ändra bearbetningsprogramet - Ändra maskindata - Kontrollera om SBL2 är valt. Vid SBL2 genereras ett block ur varje bearbetningsprogramrad, varvid tillåtet antal tomblock mellan två rörelseblock kan överskridas.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10763	[Kanal %1:] Block %2 blockets rörelsekomponent i kompenseringsplanet blir noll.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Genom kollisionsovervakningen vid aktiv verktygsradiekompensering blir blockets rörelsekomponent noll. Om originalblocket inte innehåller någon rörelseinformation vinkelrät till kompenseringsplanet, betyder det att detta block utelämnas. Alarmet kan undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit1 = 1 Genom kollisionsovervakningen vid aktiv verktygsradiekompensering blir blockets rörelsekomponent noll. Om originalblocket inte innehåller någon rörelseinformation vinkelrät till kompenseringsplanet, betyder det att detta block utelämnas.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Förhållandet är korrekt vid trånga ställen som inte kan bearbetas med aktiva verktyg. - Ändra bearbetningsprogram om så behövs - Om nödvändigt, använd verktyg med mindre radie. - Programmera CDOF/CDOF2.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10764	[Kanal %1:] Block %2 Inte kontinuerlig rörelse vid aktiv verktygsradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Detta alarm uppkommer om den vid aktiv verktygsradiekompensering använda startpunkten är skild från slutpunkten i föregående block. Detta kan t.ex. uppkomma om en geometriaxel körs som positioneringsaxel mellan två block, eller om verktygslängdskompensering används vid en aktiv kinematisk transformation (t.ex. 5-axlig-transformation).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10765	[Kanal %1:] Block %2 3D-verktygsradiekompensering är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Detta alarm uppkommer om försök görs att aktivera 3D-verktygsradiekompensering, fastän den för detta nödvändiga optionen saknas i styrningen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Optionen kan inte aktiveras med ändring av maskindata, eftersom den erforderliga koden saknas fysiskt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10771	[Kanal %1:] Block %2 spill (overflow) i lokal blockbuffert vid orienteringsglättning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Detta fel visas om fler block måste mellanlagras än vad det finns minnesplats. Detta fel kan bara komma vid felaktigt konfigurerad programvara.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka lokal minnesbuffert.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10776	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 måste vara geometriaxel vid verktygsradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Alarmet kommer om en axel som behövs för verktygsradiekompensering inte är en geometriaxel. Vid CUT2DF kan axeln vara positioneringsaxel vinkelrätt mot bearbetningsplanet. Vid alla andra kompenseringstyper (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF) måste alla geometriaxlar även användas som sådana.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-program: Vid val av G41/42 måste de inblandade axlarna igenkännas som GEOAX i kanalen. Detta är möjligt genom programmeringen i GEOAX () eller av G91 G0 X0 Y0 i blocket innan G41/42.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10777	[Kanal %1:] Block %2 Verktysradiekompensering: För många block med kompenseringsundertryckning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Tillåtet maximalt antal block med aktiv kompenseringsundertryckning vid verktysradiekompensering är begränsat av MD20252 \$MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS. Tillåtet maximalt antal block med aktiv kompenseringsundertryckning vid verktysradiekompensering är begränsat.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	- Ändra bearbetningsprogrammet. - Ändra maskindata. - Kontrollera om SBL2 är invalt. Vid SBL2 genereras ett block av varje rad i bearbetningsprogrammet, varvid tillåtet antal av tomblock mellan två rörelseblock kan överskridas.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
10778	[Kanal %1:] Block %2 fördekoderingsstopp vid aktiv verktysradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om vid aktiv verktysradiekompensering ett fördekoderingsstopp finns (antingen programmerat av användare eller internt skapat) och SD42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE är satt, så visas denna varning, eftersom det i denna situation kan förekomma maskinrörelser som inte förutsatts av användaren (avsluta radiekompenseringen och gör ny körning).
Reaktion:	Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	- Fortsätt bearbetningen med CANCEL och Start. - Ändra bearbetningsprogrammet. - Sätt SD42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE till FALSE. Fortsätt bearbetningen med CANCEL och Start. Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10780	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten växling av ett svarv- eller slipverktyg vid aktiv verktysradiekompensering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	En verktygsväxling som innebär att skärets offset ändras (differens mellan skärets mittpunkt och skärets referenspunkt) är endast tillåtet i linjär- resp. polynomblock. Den är inte tillåten i cirkelblock, evolventblock och block som innehåller rationella polynom med maximalt tillåtna täljar- och nämnargrader.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	- Fortsätt bearbetningen med CANCEL och Start. - Ändra bearbetningsprogrammet. - Sätt SD42480 \$SC_STOP_CUTCOM_STOPRE till FALSE.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10784 [Kanal %1:] Block %2 Otillåtet verktyg vid verktygsradiekompensering med begränsningsstyr

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid aktivering av verktygsradiekompensering med begränsningsstyr är ett verktyg med ogiltig typ aktivt. Tillåtet är endast fräsverktyg med verktygstyper 1 till 399, med följande undantag: - 111 Fräs med sfärisk avrundad spets - 155 Stympad konfräs - 156 Stympad konfräs - 157 Stympad konfräs
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Använd annat verktyg.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10790 [Kanal %1:] Block %2 Planväxling vid linjär programmering med vinkel

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av två raka linjer med vinkel har planet växlat mellan det första och andra delblocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10791 [Kanal %1:] Block %2 Ogiltig vinkel vid linjär programmering

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av en konturföljd som består av 2 raka linjer med angivelse av vinkel kunde ingen skärningspunkt hittas.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10792	[Kanal %1:] Block %2 Otilåten interpolationstyp vid linjär programmering med vinkel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av 2 raka linjer med angivelse av vinkel är endast spline- eller linjärinterpolering tillåtet. Cirkel - eller polynominterpolering är inte tillåtet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10793	[Kanal %1:] Block %2 Andra blocket saknas vid linjär interpolering med vinkel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av 2 linjer med angivelse av vinkel saknas det andra blocket. Detta fall uppstår om 1:a blocket samtidigt är det sista blocket i ett program, eller om ett block med fördekoderingsstopp följer på det 1:a blocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10794	[Kanal %1:] Block %2 I 2:a blocket vid linjär interpolering med vinkel saknas vinkelangivelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av 2 linjer med angivelse av vinkel saknas vinkeln i 2:a blocket. Felet kan endast uppstå om det i föregående block har programmerats en vinkel men ingen axel i aktivt plan. Felet kan även bero på att avsikten var programmera en enstaka linje med vinkel i föregående block. Då måste (exakt) en axel vara programmerad i aktivt plan i detta block.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10795	[Kanal %1:] Block %2 Slutpunktsangivelsen vid vinkelprogrammering är oklar
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av en linje har bägge positionerna i aktivt plan och även en vinkel angivits (slutpunktens position är överbestämd) eller med angiven vinkel kan programmerad koordinat inte uppnås. Skall en konturföljd med 2 linjer programmeras med hjälp av en vinkel, är 2 axelpositioner i planet och 1 vinkel i nästa block tillåtet. Felet kan därför också uppstå, när föregående block på grund av felaktig programmering inte kunde tolkas som första delblocket i en sådan kontur. Ett block tolkas som första block i en av två block bestående kontur, när en vinkel men ingen axel har programmerats i aktivt plan, och när den inte redan är det andra blocket i en kontur.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10800	[Kanal %1:] Block %3 axel %2 är ingen geometriaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid en aktiv transformation eller en Frame med en rotationskomponent fordras en geometriaxel för blockberedningen. Har en geometriaxel tidigare körts som positioneringsaxel, kvarstår den i status "positioneringsaxel" tills den åter programmeras som geometriaxel. Genom POSA-rörelse över blockgränser kan det i fördekoderingen inte avgöras om axeln redan uppnått sin slutposition, när blocket skall utföras. Det är dock en förutsättning för beräkning av ROT-komponenten hos en Frame resp. transformation. Om geometriaxlar används som positioneringsaxlar får: 1. I aktuell totalframe ingen rotation vara angiven, 2. ingen transformation vara invald.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera den som positioneringsaxel körda geometriaxeln ännu en gång efter val av transformation eller frame (t.ex. efter WAITP), för att den skall återgå till status "Geometriaxel".
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10805	[Kanal %1:] Block %2 Repositionering efter geometri- eller frafoomkoppling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ASUP har tillordningen av geometriaxlar till kanalexlar eller den aktiva transformationen ändrats.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10810	[Kanal %1:] Block %2 ingen masterspindel definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Funktionen "Matning/varv" (med G95 eller G96) eller "gängning utan flytande tapphållare" (med G331/G332) har programmerats, fast ingen masterspindel är definierad som kan använda varvtalet. För definition finns MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND för förinställningen (Default-värde) eller nyckelordet SETMS i NC-programmet till förfogande. Där kan varje spindel i kanalen omdefinieras till masterspindel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Förinställ masterspindel med MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... kanalindex, m ... spindel-nr.) eller definiera med en beteckning i NC-programmet, innan en G-funktion programmeras som kräver en masterspindel. Maskinaxeln som skall köras som masterspindel måste vara försedd med ett spindelnummer i MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... maskinaxel-index, m ... spindel-nr.). Dessutom måste den tillordnas en kanal (kanalaxel-index 1 eller 2) med MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... kanalaxel-index, m ... maskinaxel-index)
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10820	[Kanal %1:] Ingen rundaxel/spindel %2 definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För ban- och synkronaxlar resp. för en axel/spindel har en matning/varv programmerats. Rundaxeln/spindeln från vilken matningen skall hämtas är dock inte tillgänglig.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera bearbetningsprogrammet eller korrigera SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10860	[Kanal %1:] Block %2 ingen matning programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Orsak: För det visade rörelseblocket är ingen rörelsehastighet programmerad. Matning F resp. FZ: Vid angivande av rörelsehastigheten med matning F resp. FZ behöver efter en matningstypsväxling, t.ex. linjärmatning G94 till matning/varv G95 F resp. G95 FZ, matningen F resp. FZ inte programmeras på nytt. Modal matning FRCM: Vid angivande av modal rörelsehastighet FRCM för rundning RND resp. fas CHF behöver efter en matningstypsväxling, t.ex. linjärmatning G94 efter matning/varv G95 eller matning/varv G95 F efter matning/tand G95 FZ, matningen FRCM inte programmeras på nytt. Upplysning Matningen FRCM måste vid en matningstypsväxling ändå programmeras på nytt, när aktellt rörelseblock inte innehåller någon fas CHF eller rundning RND, detta trots att matningen FRCM före växlingen var aktiv, d.v.s. var programmerad skiljd från 0.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	Programmera matning enligt interpoleringstyp. - G93: matningen anges relaterat tiden under adress F i [1/min]. - G94 och G97: matningen programmeras under adress F i [mm/min] eller [m/min]. - G95: matningen programmeras per varv under adress F i [mm/varv] resp. under adress FZ i [mm/tand]. - G96: matningen programmeras som skärhastighet under adress S i [m/min]. Detta fås ur aktuellt spindelvarvtal.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10861 [Kanal %1:] Block %2 Programmerad axelhastighet för positioneringsaxel %3 är noll.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen hastighet är programmerad för axeln och den i maskindata inställda positionshastigheten är noll.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Ange annan hastighet i MD32060 \$MA_POS_AX_VELO.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10862 [Kanal %1:] Block %2 Masterspindel använd även som banaxel

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En rörelse har programmerats som även innehåller masterspindel som banaxel. Rörelsens hastighet hämtas emellertid från masterspindelvarvtalet (t.ex. G95).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra programmet så att ingen referens till sig själv är möjlig.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10865 [Kanal %1:] Block %2 FZ aktiv, men ingen verktygskorrektör, verktyg %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Verktyg
Förklaring:	För det visade rörelseblocket är matning/tand aktivt, men ingen verktygskorrektör är aktiv. Efter felkvittering kan rörelsen utföras. För beräkning av den verksamma matningen används då en tand per varv.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera att NC-programmet har korrekt verktygsval och i förekommande fall korrigera och fortsatt NC-programmet med NC-Start. eller: Fortsätt NC-programmet med NC-Start. För beräkningen av den verksamma matningen kommer en tand per varv att användas.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10866 [Kanal %1] Block %2 FZ är aktiv, men antalet tänder för det aktiva D-numret %4 för verktyg %3 är noll.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Beteckning
%4 = D-nummer

Förklaring: För det visade rörelseblocket är matning/tand aktivt, men ett D-nummer med med 0 är valt med \$TC_DPNT (antal tänder). Efter felkvittering kan rörelsen utföras. För beräkningen av den verksamma matningen kommer då en tand per varv att användas.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Kontrollera att NC-programmet har korrekt verktygsval och i förekommande fall korrigera och fortsatt NC-programmet med NC-Start.
eller:
Fortsätt NC-programmet med NC-Start. För beräkningen av matningen kommer en tand per varv att användas.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10870 [Kanal %1:] Block %2 Ingen planaxel för konstant skärhastighet definierad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Konstant skärhastighet har valts, trots att ingen planaxel har ställts in som referensaxel för konstant skärhastighet eller har valts med SCC[AX].

Konstant skärhastighet kan aktiveras genom:

- Grundinställning G96, G961 resp. G962 i G-grupp 29 vid uppstart
- Programmering av G96, G961 eller G962

En referensaxel för G96, G961 eller G962 kan ställas in som planaxel i MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF resp. definieras med instruktion SCC[AX].

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF. Före programmering av G96, G961, eller G962 måste en planaxel som referensaxel för konstant skärhastighet definieras i MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF eller med SCC[AX].

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10880 [Kanal %1:] Block %2 För många tomblock mellan 2 rörelseblock vid infogning av fasar eller radier

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Mellan två block som innehåller konturelement och som skall förbindas med en fas eller en radie (CHF, RND), är flera block utan konturinformation programmerade än vad som anges i MD20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Ändra bearbetningsprogram, så att tillåtet antal tomblock inte överskrids eller anpassa kanalspecifikt MD20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (tomblock vid fas/radie) till maximalt antal tomblock. Ändra bearbetningsprogram, så att tillåtet antal tomblock inte överskrids.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10881	[Kanal %1:] Block %2 Spill (overflow) i lokal blockbuffert vid faser eller radier
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Mellan två block som innehåller konturelement och som skall förbindas med en fas eller en radie (CHF, RND), är för många tomblock utan konturinformation programmerade så att den interna blockbufferten är för liten.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet så att antalet tomblock blir mindre.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10882	[Kanal %1:] Block %2 aktivering av faser eller radier (ej modalt) utan rörelse i blocket
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen radie eller fas har infogats mellan 2 linjär- eller cirkelkonturer eftersom: inga linjär- eller cirkelkonturer finns i planet en rörelse utanför planet finns byte av plan har genomförts tillåtet antal tomblock utan rörelseinformation (dummyblock) har överskridits
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Korrigera bearbetningsprogrammet enligt ovanstående fel resp. anpassa det tillåtna antalet tomblock till programmeringen med kanalspecifika MD20200 \$MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS. Korrigera bearbetningsprogrammet enligt ovanstående fel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

10883	[Kanal %1:] Block %2 Fasen eller rundningen måste förkortas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid infogning av fas eller radie är minst ett av de deltagande blocken så kort så att det element som skall infogas måste vara kortare än sitt eget värde. Alarmet kommer bara om bit 4 är satt i MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK. Annars anpassas fasen eller radien utan alarm.

Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera bearbetningsprogrammet eller fortsatt programmet efter CANCEL och Start, eller med endast Start.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10890	[Kanal %1:] Block %2 Spill (overflow) i lokal blockbuffert vid spline-beräkning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det maximalt tillåtna antal tomblock är begränsat av en maskindata.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra bearbetningsprogrammet - Ändra maskindata - Kontrollera om SBL2 är invalt. Vid SLB2 genereras ett block ur varje programrad, varvid maximalt tillåtet antal tomblock mellan två rörelseblock kan överskridas.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10891	[Kanal %1:] Block %2 Multipeln av noder är för stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid B-spline har avståndet mellan noder PL (noder = punkt på spline, som träffas av 2 polynomer efter varandra) programmerats med noll för ofta efter varandra (d.v.s. "multipeln" av en nod är för stor). Vid kvadratisk B-spline får nodavståndet anges med 0 maximalt 2 ggr. efter varandra, vid kubisk B-spline maximalt 3ggr.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Nodavstånd PL = 0 får programmeras lika ofta efter varandra som motsvaras av graden på använd B-spline.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10900	[Kanal %1:] Block %2 Inget S-värde programmerat vid konstant skärhastighet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Är G96 aktiv, saknas konstant skärhastighet under adress S.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera konstant skärhastighet med S i [m/min] eller välj bort funktionen G96. T.ex. kvarstår föregående matning vid G97 - spindeln roterar dock vidare med momentant varvtal.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10910	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet hastighetsförlopp hos en banaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid analys av axelns bana i blockförberedelsen har en stark lokal avvikelse av hastighetsförloppet hos en eller flera banaxlar fastställts relativt till banhastigheten. Denna situation kan ha följande orsaker: - Banan löper i närheten av specifika positioner i maskinkinematiken. - Det programmerade konturförloppet är mycket olikriktat. - FGROUP-fastläggningen relativt konturen är olyckligt vald. - Inställningen av MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 räcker inte till för böjningsändringar, som uppkommer inom ett block. Detta problem uppträder vanligtvis vid G643, G644 eller COMPCAD. - En kinematisk transformation är numeriskt inte tillräckligt exakt implementerad. För att säkert undvika överbelastningar på axlarna, sänks vanligtvis banhastigheten kraftigt. Det kan tyckas att maskinen står stilla. När den enskilda platsen är uppnådd, uppkommer plötsligt starka axelrörelser.
Reaktion:	Visning av alarm. Visning av varning.
Åtgärd:	Oftast ger en uppdelning av blocket i flera små block en förbättring. Är MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS satt, så är alarmet eventuellt möjligt att undvika genom ett värde i MD28530 \$MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 eller 5, blocket kan då analyseras väsentligt noggrannare.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10911	[Kanal %1:] Block %2 transformationen tillåter ingen genomkörning av polerna
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Angivet kurvförlopp går genom transformationens pol.
Reaktion:	Interpreterstopp Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10912	[Kanal %1:] Block %2 fördekoderingen är inte längre säkert synkroniserad med huvudbearbetningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den angivna kurvan kan inte förberäknas tillförlitligt. Orsaken är antingen att axlar som används för transformationen körs som positioneringsaxlar eller, att en transformationspol innesluts för ofta av kurvan. Hastighetskontroll sker från detta block i huvudbearbetning. Den är aktiv lika som fördekoderingen. LookAhead deaktiveras. Kan hastighetskontrollen inte påverka huvudbearbetningen, avbryts bearbetningen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	I regel behöver inget ingrepp göras. Bestämningen av hastigheten arbetar däremot effektivare om programmet ändras. - Om en transformationspol innesluts flera gånger av kurvan, så hjälper en uppdelning av blocket. - Om en positioneringsaxel är orsaken, så kontrollera om axeln inte kan köras som banaxel. Deaktiveringen av LookAhead kvarstår till fördekoderingen åter kan utgå från definierade förutsättningar (t.ex. som följd av växling JOG -> AUTO, verktygs- resp. skärstålsväxling).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

10913	[Kanal %1:] Block %2 negativ matningsprofil ignoreras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Angiven matning är f.n. negativ. Negativ banmatning är inte tillåtet. Matningsprofilen kommer att ignoreras. Det specifika slutvärdet för matningen i blockslutet körs över hela blocket.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Visning av alarm.
Åtgärd:	I regel behöver ingen ingrepp göras. Alarmet påvisar dock en felaktig programmering som borde åtgärdas.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
10914	[Kanal %1:] Block %2: Rörelse inte möjlig vid aktiv transformation.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Maskinens kinematik tillåter inte angiven rörelse. Transformationsberoende felorsaker kan vara vid: TRANSMIT: Det finns ett (cirkelformat) område runt polen, där det ej kan positioneras. Detta område uppkommer på grund av att verktygets referenspunkt inte kan köra in i polen. Området fastställs med: - Maskindata (MD24920 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL.. - Aktiv verktygslängdskorrektör (se \$TC_DP..). Medräkningen av verktygslängdskorrektören beror på valt arbetsplan (se G17,..). - Maskinen stannar före det felaktiga blocket.
Reaktion:	Interpreterstopp Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Ändring av en felaktig verktygslängdskorrektör.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10915	[Kanal %1:] Block %2 Prep-problem i LookAhead (beteckning %3, detaljer %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod %4 = Feldetaljer
Förklaring:	Det föreligger en felparametrering i NCKn (det parametrerade minnet räcker under omständigheterna inte till), därför kan LookAhead inte längre användas i utökningsmoden.
Reaktion:	Interpreterstopp Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra parametreringen (öka LookAhead-minnet och/eller IPO-bufferten, ändra toleransen). Använd standard LookAhead. Vid behov kontakta Siemens.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10916	[Kanal %1:] Block %2 Prep-problem i LookAhead (beteckning %3, detaljer %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod %4 = Feldetaljer
Förklaring:	Det föreligger en felparametrering i NCKn (det parameterade minnet räcker under omständigheterna inte till), därför att den inställda profilen är jämförelsevis mindre än vad som är möjligt.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Visning av alarm. Visning av varning.
Åtgärd:	Ändra parametreringen (öka LookAhead-minnet och/eller IPO-bufferten, ändra toleransen). 1010: Öka IPO-bufferten till minst 50 block, resp. maximala antalet block i bromsrampen gånger 2.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
10917	[Kanal %1:] Block %2 Varning för funktion COMPSURF (märke %3, detaljer %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod %4 = Feldetaljer
Förklaring:	COMPSURF kan endast arbeta begränsat. Varningen visas endast när MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 1 är satt.
Reaktion:	Ingen alarmreaktion. Visning av varning.
Åtgärd:	1: Ändra parametreringen (mindre tolerans, större blockbuffert).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
10930	[Kanal %1:] Block %2 ej tillåten interpoleringstyp i konturen som skall bearbetas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I konturprogrammet för bearbetningen är följande interpolationstyper tillåtna: G00, G01, G02, G03, CIP, CT.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera endast element som består av raka linjer och cirkelbågar i kontursubprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10931	[Kanal %1:] Block %2 felaktig avspåningskontur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I underprogrammet för konturen finns följande felaktigheter: - hel cirkel - konturelement som skär sig själva - felaktig startposition
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera ovanstående fel i subprogrammet för avspänningskonturen.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10932 **[Kanal %1:] Block %2 beredningen av konturen startades på nytt**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Första konturberedningen/konturdekoderingen måste avslutas med nyckelordet EXECUTE.
Reaktion: Lokal alarmreaktion.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Programmera nyckelordet EXECUTE för att avsluta föregående beredning innan nytt anrop av konturberedning (nyckelord CONTPRON).
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10933 **[Kanal %1:] Block %2 Konturprogrammet innehåller för få konturblock**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Konturprogrammet innehåller vid
 - CONTPRON färre än 3 konturblock
 - CONTDCON inget konturblock
Reaktion: Lokal alarmreaktion.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Utöka programmet till minst 3 NC-block med rörelse i båda axlarna i aktuellt bearbetningsplan.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10934 **[Kanal %1:] Block %2 Fältet för konturuppdelning är dimensionerat för litet**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Under konturuppdelning (aktiv med nyckelordet CONTPRON) upptäcks att fältet för konturtabellen har definierats för litet. För varje tillåtet konturelement (cirkel eller rät linje) måste en rad finnas i konturtabellen.
Reaktion: Lokal alarmreaktion.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Anpassa definitionen av fältvariabler för konturtabellen till väntade konturelement. Konturuppdelningen delar upp en del NC-block i upp till 3 bearbetningsdelar. Exempel: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Fältvariabler för konturtabellen anpassad till 30 bearbetningsdelar. Spaltantalet 11 är en fast storlek.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

10950 **[Kanal %1:] Båglängdsfunktionens beräkning är inte exakt**
Parameter: %1 = Kanalnummer
Förklaring: Båglängdsfunktionens beräkning kunde inte utföras med önskad noggrannhet.
Reaktion: Visning av alarm.
 Visning av varning.

Åtgärd: Båglängdsfunktionens beräkningen vid aktiv polynominterpolering kunde inte utföras med önskad noggrannhet. Antingen skall MD20262 \$MC_SPLINE_FEED_PRECISION ökas, eller så skall mer minne reserveras för framställning av båglängdens polynom. Med MD28540 \$MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS fastställs hur många polynomsegment per block som kan användas för att understödja båglängdsfunktionen.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10960 [Kanal %1:] Block %2 COMPCURV/COMPCAD och radiekompensering kan inte användas samtidigt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Kompressortyperna COMPCURV och COMPCAD kan inte användas tillsammans med verktygsradiekompensering. Vid aktiv verktygsradiekompensering kan endast kompressortypen COMPON aktiveras.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10961 [Kanal %1:] Block %2 Vid aktiv radiekompensering är maximala kubiska polynom tillåtna.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid aktiv radiekompensering är maximala kubiska polynom tillåtna för geometriaxlar. Det kan alltså inte programmeras polynom i 4:e och 5:e graden.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10962 [Kanal %1:] Block %2 Funktion %3 inte möjlig med bankorrektur

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Funktionsnamn

Förklaring: Angiven funktion kan ännu inte användas tillsammans med radiekompensering i denna programvaruversion. Ändra bearbetningsprogrammet eller kontrollera om det finns en nyare programvaruversion.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

10963	[Kanal %1:] Block %2 COMPSURF kan inte glätta tillräckligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Glättningen genom COMPSURF är på grund av begränsningen genom intern minnesstorlek inte optimal. Alarmet uppträder endast när MD11400 \$MN_TRACE_SELECT bit 10 är satt, annars ges endast varningen 10917.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Interpreterstopp
Åtgärd:	Minska toleransen (CTOL, OTOL, ATOL) i detaljprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
10980	[Kanal %1:] Block %2 Orienteringsfunktion inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Detta alarm kan ha följande orsaker: 1. Aktivering av översrörelse för orientering med OSD resp. OST är inte möjligt, eftersom MD28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Denna MD måste ha värdet 1. 2. Aktiveringen av den banrelativa orienteringen med ORIPATH/ORIPATHS och MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1 är inte möjlig, eftersom MD28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0. Denna MD måste ha värdet 1, om MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1. 3. Aktiveringen av den banrelativa orienteringsinterpolationen med ORIOTC vid 6-axlig kinematik är inte möjlig, eftersom MD28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 0 och trots att MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1. Om MD21094 \$MC_ORIPATH_MODE = 1, måste även MD28580 \$MC_MM_ORIPATH_CONFIG = 1 vara satt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
10982	[Kanal %1:] Block %2 Orienteringsglättning med ORISON inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Detta alarm har följande orsaker: Glättningen av orientering med ORISON är endast möjlig, när MD MD28590 \$MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 4.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet eller sätt MD28590 \$MC_MM_ORISON_BLOCKS >= 3.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12000	[Kanal %1:] Block %2 adress %3 programmerad flera gånger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng för adress

Förklaring:	De flesta adresser (adresstyper) får programmeras endast en gång per NC-block, så att blockinformationen blir entydig. (t.ex. X... T... F... osv. - Undantag: G-, M-funktioner).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Tag bort adresser som finns flera gånger i NC-programmet (utom de som är tillåtna flera gånger). Kontrollera om adressen (t.ex. axelnamnet) anges med användardefinierade variabler (kanske inte så lätt att se, om tillordning av axelnamnet genom variabler sker i programmet med hjälp av räkneoperationer).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12010	[Kanal %1:] Block %2 adress %3 adresstyp programmerad för ofta
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng för adress
Förklaring:	För varje adresstyp är det intern fastställt hur ofta den får finnas i ett NC-block (t.ex. är alla axlar tillsammans en adresstyp, som därmed ligger under en blockgräns).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Programinformationen skall delas upp på flera block (Man måste därmed beakta blockvis verksamma funktioner!).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12020	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten adressmodifiering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Giltiga adresstyper är 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Inte varje av dessa adressmodifieringar är användbar på varje axeltyp. Vilken som kan användas till varje axeltyp kan hämtas från programmeringshandledningen. Tillämpas denna adressmodifikation på inte tillåtna adresstyper, genereras alarmer, t.ex.: N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100 Interpolerings-parameter med DC.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Använd blockvis adressmodifiering endast på tillåtna adresser i enlighet med programmeringshandledningen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12040	[Kanal %1:] Block %2 uttryck %3 är inte av datatyp 'AXIS'
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng i blocket

Förklaring:	Somliga nyckelord kräver i sin efterföljande parameter data i variabler av typ "AXIS". Så skall t.ex. vid nyckelord PO i uttryck inom parentes den axel anges, som måste definieras som variabel av typ AXIS. Vid följande nyckelord är endast parametrar av typen AXIS tillåtna: AX[.], FA[.], FD[.], FL[.], IP[.], OVRA[.], PO[.], POS[.], POSA[.] Exempel: N5 DEF INT ZUSTELL=Z1; fel, tillordningen resulterar inte i en axelbeteckning, utan i talet "26 161" N5 DEF AXIS ZUSTELL=Z1; rätt : N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[ZUSTELL]=(1,2,3)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Korrigera bearbetningsprogrammet enligt anvisningar i programmeringshandledningen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12050	[Kanal %1:] Block %2 DIN-adress %3 ej projekterad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = DIN-adress i källtext-block
Förklaring:	DIN-adressens namn (t.ex. X, U, X1) är inte definierad i styrningen. Förutom fasta DIN-adresser innehåller styrningen även inställbara adresser. Se "Inställbara adresser" i programmeringshandledningen. Namnen på dessa adresser kan ändras i maskindata. t.ex.: DIN-beteckning -> projekterad beteckning G01 -> LINJE, G04 -> VÄNTA
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Studera programmeringshandledningen och maskindata med avseende på verkligt projekterad adress och dess betydelse och korrigera DIN-blocket efter detta.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12060	[Kanal %1:] Block %2 samma G-grupp programmerad flera gånger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	De i bearbetningsprogrammet användbara G-funktionerna är uppdelade i grupper, som är syntaxbestämmande eller icke syntaxbestämmande. Från varje G-grupp får endast en G-funktion programmeras. Funktionerna inom en G-grupp utesluter sig själva. Alarmet avser endast icke syntaxbestämmande G-funktioner. Om fler G-funktioner ur samma grupp anropas i ett NC-block, så verkar endast den sista ur denna grupp (de föregående ignoreras). Syntaxbestämmande G-funktioner: 1:a till 4:e G-gruppen Icke syntaxbestämmande G-funktioner: 5:e till n:te G-gruppen
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Avhjälp är inte nödvändig: Kontrollera om den sist programmerade G-funktionen verkligen är den som önskas.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12070	[Kanal %1:] Block %2 för många syntaxbestämmande G-funktioner
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Syntaxbestämmande G-funktioner bestämmer uppbyggnaden av programblocket och de där i förekommande adresserna. I ett NC-block får endast en syntaxbestämmande G-funktion programmeras. Syntaxbestämmande är G-funktionerna i G-grupp 1 - 4.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera NC-blocket och dela upp G-funktionerna på flera block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12080	[Kanal %1:] Block %2 syntaxfel vid text %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Område för källtext
Förklaring:	På visad textplats är blockets grammatik felaktig. Den exakt felorsak kan inte närmare anges, då det finns för många felmöjligheter. Exempel 1: N10 IF GOTOF ...; villkoret för hoppet saknas! Exempel 2: N10 DEF INT VARI=5 N11 X VARI; operationen för variabeln X och VARI saknas Exempel 3: N13 R1=5 N15 R1=10 M=R1 ; Värdetillordningen måste stå ensamt i blocket, det får inte stå några ytterligare kommandon som hjälpfunktionutmatningar eller rörelseordrar i blocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera och korrigera blocket med ledning av syntaxbeskrivningen i programmeringshandledningen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12090	[Kanal %1:] Block %2 parameter %3 ej väntad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Otillåten parameter i texten
Förklaring:	Programmerad funktion är fördefinierad och tillåter ingen parameter i anropet. Första oväntade parameter visas. Exempel: Vid anrop av det fördefinierade subprogrammet TRAFOOF (annullering av en transformation) har ändå parametrar överförts (en eller flera).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Programmera funktionen utan parameteröverföring.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12100 [Kanal %1:] Block %2 otillåtet antal subprogram-anrop %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Antal avrop

Förklaring: De med MCALL anropade subprogrammen verkar modalt, d.v.s. efter varje block med rörelse sker automatiskt ett subprogramanrop. Programmering av antal subprogramanrop med adress P är därför inte tillåtet. Det modala anropet är verksamt till ny programmering av MCALL, antingen med nytt subprogramnamn eller utan (raderingsfunktion).

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
Programmera subprogramanrop MCALL utan anrop av antal subprogram.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12110 [Kanal %1:] Block %2 blocksyntax ej interpreterbar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: De i blocket programmerade adresserna är inte tillåtna med den giltiga syntaxbestämmande G-funktionen. T.ex. G1 I10 X20 Y30 F1000,
i linjärblock får ingen interpoleringsparameter programmeras.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Korrektuspekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
Kontrollera blockets uppbyggnad och korrigeras enligt programmeringskraven.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12120 [Kanal %1:] Block %2 G-funktion ej programmerat ensam

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den i detta block programmerade G-funktionen måste stå ensam i blocket. I samma block får inga allmänna adresser eller synkrona aktioner finnas. Dessa G-funktioner är:
G25, G26 Arbetsområde-, spindelvarvtalsbegränsning
G110, G111, G112: Polprogrammering vid polärkoordinater
G92: Spindelvarvtalsbegränsning vid v-konstant
STARTFIFO, STOPFIFO: Styrning av fördekoderingsminne.
T.ex. G4 F1000 M100: I G4-block är ingen M-funktion tillåten.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera G-funktion ensam i blocket.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12130	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten verktygsorientering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Verktygsorienteringen får endast stå i ett modalt rörelseblock eller i ett WAB-block (återinmatning till konturen). Den kan programmeras över eulervinkel (A1, B1, C1), normalvektorkomponenter (A2, B2, C2), riktningsvektorer (A3, B3, C3) eller axelvärden. Programmeras verktygsorienteringen tillsammans med funktionerna: G04 (fördröjningstid), G33 (gångsvarvning med konstant stigning), G74 (körning till referenspunkter) eller REPOSQ, REPOSH (återinmatning till kontur) kommer alarm att aktiveras vid eulervinklar, riktningsvektorer och normalvektorkomponenter.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Programmera verktygsorientering tillsammans med axelslutpositionerna eller i eget block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12140	[Kanal %1:] Block %2 Funktion %3 inte realiserad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Programvarukonstruktion i källtext
Förklaring:	Vid full utbyggnad av styrningen är funktioner möjliga som inte är implementerade i aktuellt utförande.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Tag bort visad funktion ur programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12150	[Kanal %1:] Block %2 Operation %3 inte kompatibel med datatypen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Sträng (felaktig operand)
Förklaring:	Datatyperna är inte kompatibla med använd operation (inom ett aritmetiskt uttryck eller vid en värdestillordning). Exempel 1: Räkneoperation N10 DEF INT OTTO N11 DEF STRING[17] ANNA N12 DEF INT MAX : N50 MAX = OTTO + ANNA Exempel 2: Värdestillordning N10 DEF AXIS BOHR, N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = BOHR
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
 Ändra definitionen på använda variabler så att önskade operationer kan utföras.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12160 [Kanal %1:] Block %2 Värde %3 ligger utanför värdesområdet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = otillåtet värde

Förklaring: Programmerad konstant för variabeln ligger utanför värdesområdet, som fastställts i förväg med definitionen av datatyp. Ett initialiseringsvärde i en DEF- eller REDEF-anvisning ligger utanför den i DEF-anvisningen programmerade eller i det redan bestående övre (ULI) eller undre (LLI) gränsvärdet!

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
 Korrigera konstantens värde eller anpassa datatypen. Är värdet för en integerkonstant för stor, så kan den genom att en decimalpunkt tillfogas, anges som real-konstant.
 Exempel:
 R1 = 9 876 543 210 korrigeras till: R1 = 9 876 543 210.
 Värdesområde INTEGER: +/- (2**31 - 1)
 Värdesområde REAL: +/- (10** -300 ... 10**+300)

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12161 [Kanal %1] Block %2 Fel vid definiering av gränsen %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Otillåtet gränsvärde

Förklaring: Alarmet kan ha följande orsaker.
 - Vid definitioner (DEF) resp. omdefinitioner (REDEF) av gränserna för en variabel har det övre gränsvärdet angivits mindre än den under gränsvärdet.
 - En gräns för en variabeltyp har programmerats, som inte är av typen CHAR, INT eller REAL.
 - Ett gränsvärde av typen CHAR har programmerats för en variabel med datatypen INT eller REAL.
 - En sträng (mer än ett tecken) har programmerats för en av gränserna.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Uppträder alarmet i detaljprogrammet (DEF-kommando), tryck på NC-Stopp-knappen och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Korrekturblock". Markören ställer sig på det felaktiga blocket.
 Anpassa därefter gränsvärdet eller vid en otillåten datatyp avlägsna gränsprogrammeringen helt.
 Uppträder alarmet vid översättning av en GUD- eller ACCESS-fil, korrigeras GUD- eller ACCESS-definationsfilen (DEF-fil).

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12162 [Kanal %1] Block %2 Fysikalisk enhet inte tillåten

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I en DEF- eller REDEF-instruktion får en fysikalisk enhet endast definieras för variabler av datatyp INT eller REAL. Förutom detta får för den fysikaliska enheten endast följande värden programmeras:

- 0 Ingen fysikalisk enhet
- 1 Linjär- eller vinkelposition, avhängigt av axeltyp
- 2 Linjärposition [mm ; tum]
- 3 Vinkelposition [grader]
- 4 Linjär- eller vinkelhastighet, avhängigt av axeltyp
- 5 Linjärhastighet [mm/min]
- 6 Vinkelhastighet [varv/min]
- 7 Linjär- eller vinkelacceleration, avhängigt av axeltyp
- 8 Linjäracceleration [m/s² ; tum/s²]
- 9 Vinkelacceleration [varv/s²]
- 10 Linjär eller vinkel ryck
- 11 Linjärt ryck [m/s³ ; tum/s³]
- 12 Vinkelryck [varv/s³]
- 13 Tid [s]
- 14 Positionsregulatorförstärkning [16.667/s]
- 15 Matning/varv [mm/varv ; tum/varv]
- 16 Enhet för temperaturkompenseringsvärde, avhängigt av axeltyp
- 18 Kraft [N]
- 19 Vikt [kg]
- 20 Tröghetsmoment [kgm²]
- 21 Procent
- 22 Frekvens [Hz]
- 23 Spänning [V]
- 24 Ström [A]
- 25 Temperatur [grader Celsius]
- 26 Vinkel [grader]
- 27 Kv [1000/min]
- 28 Linjär- eller vinkelposition [mm|grader resp. tum|grader]
- 29 Skärhastighet [m/min ; fot/min]
- 30 Periferihastighet [m/s ; fot/s]
- 31 Motstånd [Ohm]
- 32 Induktans [mH]
- 33 Vridmoment [Nm]
- 34 Vridmomentkonstant [Nm/A]
- 35 Strömregulatorförstärkning [V/A]
- 36 Varvtalsregulatorförstärkning [Nm/rad s 1]
- 37 Varvtal [varv/min]
- 42 Effekt [kW]
- 43 Låg ström [μ A]
- 46 Lågt vridmoment [μ Nm]
- 48 Promille HZ_PER_SEC = 49, [Hz/s]
- 65 Genomströmning [l/min]
- 66 Tryck [bar]
- 67 Volym [cm³]
- 68 Distansförstärkning [mm/Vmin]
- 69 Distansförstärkning kraftregulator [N/V]
- 155 Gångstigning [mm/varv ; tum/varv]
- 156 Gångstigningsändring [mm/varv² ; tum/varv²]

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Uppträder alarmet i detaljprogrammet (DEF-kommando), tryck på NC-Stopp-knappen och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR, funktionen "Korrekturblock". Markören ställer sig på det felaktiga blocket. I korrekturblocket kan nu i DEF-kommandot datatypen anpassas eller så måste den fysikaliska enheten (PHU xy) avlägsnas. Uppträder alarmet vid översättning av en GUD- eller ACCESS-fil, korrigerar GUD- eller ACCESS-definitionsfilen (DEF-fil).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12163	[Kanal %1] Block %2 Åtkomstskyddsändring inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ändring av åtkomsträttigheten för systemvariabler (med REDEF) är inte tillåtet i GUD-filer. Ändringen är endast möjlig i ACCESS-filen (_N_SYACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF och _N_UACCESS_DEF).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Avlägsan REDEF-kommandot från GUD-filen och infoga den i en av ACCESS-filerna.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12164	[Kanal %1:] Block %2 Åtkomstskyddet programmerat flera gånger %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = dubbelt programmerad skyddsnivå
Förklaring:	Med instruktionerna APW och APR programmeras åtkomstskyddet för detaljprogramåtkomsten men även för BTSS-åtkomsten. Med APWP och APRP fastställs åtkomstskyddet från detaljprogrammet och med APWB och APRB åtkomstskyddet via BTSS-snittstället. Programmeras i ett block APW tillsammans med APWP resp. APWB eller APR tillsammans med APRP resp. APRB leder detta till en konflikt eftersom skyddsnivåtillordningen inte längre är entydig.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	När åtkomstskyddet i detaljprogrammet och via BTSS skall vara olika högt så får endast instruktionerna APWP, APWB, APRP och APRB användas. Skall åtkomstskyddet i detaljprogrammet och via BTSS vara lika kan det även programmeras med APW resp. APR, dock får instruktionerna APWP och APWB resp. APRP och APRB inte programmeras i samma block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12170	[Kanal %1:] Block %2 namn %3 definierat flera gånger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Symbol i blocket
Förklaring:	Den i felmeddelandet visade symbolen är redan definierad i pågående bearbetningsprogram. Det skall beaktas att användardefinierade beteckningar får förekomma flera gånger, om den dubbla definitionen finns i andra (sub-)program. D.v.s. lokala variabler får definieras med samma namn igen, om programmet har lämnats (subprogram) eller redan avslutats. Detta gäller för såväl användardefinierade symboler (labels, variabler) som för maskindata (axlar, DIN-adresser och G-funktioner).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Den symbol som datahanteraren känner igen visas. Med programeditorn kan denna symbol sökas i definitionsdelen i aktuellt program. Den 1:a eller 2:a symbolen måste förses med en annan symbol.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12180 [Kanal %1:] Block %2 otillåten kedja av operander %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Kedjade operander

Förklaring: Vid kedja av operander har vid skrivning av binära och icke binära operander efter varandra klamrar saknats.
Exempel:
N10 ERG = VARA - (- VARB) ; rätt
N10 ERG = VARA - - VARB ; fel!

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Formulera uttrycket korrekt och entydigt med hjälp av klamrar. Detta ökar klarheten och läsbarheten av programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12185 [Kanal %1:] Block %2 en bitförbindning med %3 är inte tillåten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Adressnamn

Förklaring: En bitförbindning vid tilldelningen för denna adress är inte möjlig. Bitförbindningar är endast tillåten för kopplingsadresser (CPMBRAKE, CPMVDI und CPMAL).

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra detaljprogrammet.
Om datatypen för adressen tillåter en bitförbindning, skriv värdet för adressen i en variabel, genomför en bitförbindning med variabeln och tillordna adressens variabel.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12190 [Kanal %1:] Block %2 för många dimensioner vid variabler av typ FELD

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Fält med variabler av typ STRING får maximalt vara 1-dimensionella, med alla andra variabler maximalt 2-dimensionella.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
Korrigera fältets definition. Vid fält med flera dimensioner kan ett 2-dimensionellt definieras och opereras med samma fältindex.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12200 [Kanal %1:] Block %2 symbol %3 kan inte skapas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Symbol i käll-block

Förklaring:	Symbolen som skall skapas med DEF-instruktionen kan inte skapas eftersom: - den redan är definierad (t.ex. som variabel eller funktion) - den interna minnesplatsen är otillräcklig (t.ex. vid stora fält)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera följande: - Kontrollera med hjälp av texteditorn om önskat namn redan används i pågående program (huvudprogram och avropade subprogram). - Uppskatta hur mycket minne redan använda symboler upptar. Reducera därefter så att färre globala och flera lokala variabler används.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12205 [Kanal %1:] Block %2 Områdesangivelse för GUD-område saknas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid definitionsanvisningen för en GUD-variabel har områdesangivelsen (NCK eller CHAN) inte programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Komplettera områdesangivelsen för GUD-variabeldefinitionen i GUD-definitionsfilen. Vid definition av en GUD-variabel måste följande syntax innehållas: DEF <område> <datatyp> <variabelnamn> t.ex. DEF NCK INT intvar1 DEF CHAN REAL realvar1
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12210 [Kanal %1:] Block %2 sträng %3 för lång

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Sträng i käll-block
Förklaring:	- Vid definition av en variabel av typ STRING har försök gjorts att initiera fler än 200 tecken. - Vid en tillordning fastställdes att strängen inte passade i angiven variabel. - I synkrona aktioner har en sträng med fler än 31 tecken programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. - Välj kortare sträng eller dela upp teckenkedjan på två strängar - Definiera större strängvariabel - Begränsa strängen till 31 tecken
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12220	[Kanal %1:] Block %2 Binärkonstant %3 i sträng för lång
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Binärkonstant
Förklaring:	Vid initiering eller värdestillordning av en variabel av typ STRING har fler än 8 bitar fastställts som binärkonstant. DEF STRING[8] OTTO = "ABC'H55"B000011111'DEF"
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. I fönstret för alarmet visas alltid det första tecknet i binärkonstanten fastän de övertaliga bitarna ev. står först senare. Hela binärkonstanten skall alltså alltid kontrolleras med avseende på felaktigt värde.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12230	[Kanal %1:] Block %2 Hexadecimalkonstant %3 i sträng för stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Hexadecimalkonstant
Förklaring:	En sträng kan också innehålla Bytes, som inte motsvarar ett inmatningsbart tecken resp. som inte finns hos en tastatur med minimalt antal knappar. Dessa tecken kan anges som binär- eller hex-konstanter. De får endast belägga 1 Byte var - måste alltså vara < 256 tecken. t.ex.: N10 DEF STRING[2] OTTO=" 'HCA' 'HFE' "
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. I fönstret för alarmet visas alltid det första tecknet i hexadecimalkonstanten fastän de övertaliga decimalerna ev. står först senare. Hela hexadecimalkonstanten skall alltså alltid kontrolleras med avseende på felaktigt värde.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12260	[Kanal %1:] Block %2 för många initieringsvärden angivna %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid initiering av ett fält (fältdefinition och värdestillordning till enstaka fältelement) finns fler initieringsvärden än fältelement. Exempel: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., {fler än 6 värden})
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera NC-programmet om: 1. vid fältdefinitionen antalet fältelement (n, m) har angivits korrekt (DEF INT FELDNAME[n,m] t.ex. ett fält med 2 rader och 3 kolumner: n=2, m=3). 2. vid initieringen värdestillordningen har gjorts korrekt (värden hos enstaka fältelement avdelade med komma, decimalpunkt vid variabler av typ REAL).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12261	[Kanal %1:] Block %2 initiering av %3 ej tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Variabler av typ Frame kan inte initieras vid definitionen. Exempel: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200). Likaså tillåts ingen programmering av defaultvärden vid fältinitiering per SET under körning av program med axlar. En REDEF-anvisning med PRLOC är bara tillåten för driftdata, men inte för maskindata eller variabler.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Gör initiering i eget block i bearbetningsdelen i programmet: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200) Vid användande av axelvariabler: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) ersätts med: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y Om man med REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC ändrar förhållandet i en GUD, LUD osv., måste MD11270 \$MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK vara =1.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12270	[Kanal %1:] Block %2 makronamn %3 redan definierat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng makronamn
Förklaring:	Makronamnet som skulle väljas med instruktionen DEFINE är redan definierad i styrningen som: Makronamn Nyckelord Variabel Projekterad beteckning.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Välj DEFINE-instruktion med annat makronamn.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12280	[Kanal %1:] Block %2 Maximal makrolängd överskriden med %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Instruktionsföljden på makrots högra sida är begränsat till 256 tecken. Om det försöks att definiera ett makro med större teckenföljd (endast möjligt med inläsning av NC-block över V.24-gränssnitt, då kommunikationen mellan betjäningspanel och NCK är begränsad till 242 tecken), visas detta alarm.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Dela upp funktionen som skall definieras på 2 makron.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12290 [Kanal %1:] Block %2 räknevariabel %3 ej definierad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Källsträng, räknevariabel

Förklaring: Endast R-parametrar är fördefinierade som räknevariabler - alla andra räknevariabler måste före användande definieras med DEF-instruktion. Antalet räkneparametrar definieras med maskindata. Namnen måste vara entydiga och får inte finnas i styrningen på annat ställe (undantag: lokala variabler).

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
Fastställ önskad variabel i definitionsdelen i programmet (ev. i det anropande programmet, om det skall vara en global variabel).

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12300 [Kanal %1:] Block %2 Call-by-reference-parameter saknas vid subprogram-anrop %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Källsträng

Förklaring: I subprogramdefinitionen har en formell REF-Parameter (call-by-reference Parameter) angivits, som vid anrop inte har tillordnats någon aktuell parameter.
Tillordningen sker vid anrop av subprogram med anledning av positionen inte med anledning av namnet!

Exempel:

Subprogram: (2 call-by-value parameter X och Y,
1 call-by-reference parameter Z)

PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)

:

M17

ENDPROC

Huvudprogram:

N10 DEF INT X

N11 DEF INT Y

N11 DEF INT Z

:

N50 XYZ (X, Y) ; REF-parameter Z saknas
eller

N50 XYZ (X, Z) ; REF-parameter Y saknas!

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
Vid anropet tillordna alla REF-parametrar (call-by-reference parametrar) i subprogrammet en variabel. "Normala" formella parametrar (call-by-value parametrar) måste inte tillordnas någon parameter, de förbesätts med 0.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12310	[Kanal %1:] Block %2 axelparameter saknas vid proceduranrop %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid avrop av subprogrammet saknas en AXIS-parameter som enligt EXTERN-deklaration måste finnas. Med EXTERN-instruktionen tillkännages användardefinierade subprogram (procedurer), som visar på en parameteröverföring. Procedurer utan parameteröverföring behöver ingen EXTERN-deklaration. Exempel: Subprogram XYZ (med formella parametrar): PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B) EXTERN-instruktion (med variabeltyperna): EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) subprogramanrop (med aktuella parametrar): N10 XYZ (, Y1, R_TISCH) Variabel X förbeläggs med värdet 0 Variabel Y beläggs med värdet från variabeln Y1 och överlämnar resultatet efter körning av subprogrammet åter till det anropande programmet. Variabel A beläggs med axeln i R_TISCH Variabel B saknas!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Programmera saknade AXIS-parametrar i anropet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12320	[Kanal %1:] Block %2 parameter %3 är ingen variabel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	En REF-parameter har vid avrop av subprogram inte tillordnats någon variabel utan en konstant eller resultatet av ett matematiskt uttryck, trots att endast variabelbeteckningar är tillåtna. Exempel: N10 XYZ (NAME_1, 10, KLAS) eller N10 XYZ (NAME_1, 5 + IDA, KLAS)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Tag bort konstanten eller det matematiska uttrycket ur NC-blocket.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12330	[Kanal %1:] Block %2 parametertyp %3 felaktig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng

Förklaring:	Vid anrop av en procedur (ett underprogram) har fastställts, att typen av aktualparameter inte kan omvandlas till typen av formalparameter. 2 fall är tänkbara: - Call-by-reference parameter: Aktualparameter och formalparameter måste vara av exakt samma typ, t.ex. STRING, STRING. - Call-by-value parameter: Aktualparameter och formalparameter kan i princip vara olika, om en omvandling vore möjlig i grunden. I föreliggande fall är typerna inte generellt helt kombinerbara, t.ex. STRING -> REAL. Översikt av typkonverteringar: - från REAL till: REAL: ja, INT: ja*, BOOL: ja1), CHAR: ja*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: - - från INT till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: när värde 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: - - från BOOL till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja, CHAR: ja, STRING: -, AXIS: -, FRAME: - - från CHAR till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: ja, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: - - från STRING till: REAL: -, INT: -, BOOL: ja2), CHAR: endast vid 1 tecken, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: - - från AXIS till: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: ja, FRAME: - - från FRAME till: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: ja 1) Värde <>0 motsvarar TRUE, Värde ==0 motsvarar FALSE. 2) Stränglängd 0 => FALSE, annars TRUE *) Vid typomvandling från REAL till INT avrundas det uppåt vid värden >=0.5, annars avrundas det nedåt
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera överföringsparameter hos subprogramanropet och definiera parametern motsvarande användning som call-by-value- resp. call-by-reference-parameter.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12340	[Kanal %1:] Block %2 För stort parameterantal %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid avrop av en funktion eller en procedur (fördefinierad eller användardefinierad) har fler parametrar överförts än vad som är fastställt. Fördefinierade funktioner och procedurer: Antalet parametrar är fastlagrat i NCK. Användardefinierade funktioner och procedurer: Antalet parametrar (med typ och namn) fastställs vid definitionen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera om korrekt procedur/funktion har anropats. Programmera antalet parametrar i enlighet procedur/funktion.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12350	[Kanal %1:] Block %2 Parameter %3 inte längre möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng

Förklaring:	Det har försökts att överföra aktuella parametrar, trots att framför liggande axelparametrar inte har tillordnats. Vid ett procedur- eller funktionsanrop kan tillordningen av ej nödvändiga axelparametrar utgå, såvida inga ytterligare parametrar finns att överföra därefter. Exempel: N10 FGROU(X, Y, Z, A, B); max. 8 axlar möjligt. Efterföljande call-by-value parameter skulle då förbeläggas med noll, eftersom den platsberoende tillordningen har försvunnit på grund av de saknade axelparametrarna. Axlar, som kan undvaras och efterföljande parametrar förekommer inte vid fördefinierade procedurer och funktioner.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Vid fördefinierade funktioner och procedurer kan efterföljande parametrar tas bort eller framförvarande axelparametrarna överföras. Vid användardefinierade funktioner och procedurer skall parameteröverföringen programmeras enligt anvisningarna i maskintillverkarens programmeringshandledning.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12360	[Kanal %1:] Block %2 parameterdimension %3 felaktig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Följande felmöjligheter skall kontrolleras: - aktuell parameter är ett fält men formell parameter är en variabel - aktuell parameter är en variabel men formell parameter är ett fält - aktuell och formell parameter är fält, dock med oförenliga dimensioner.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Korrigera NC-programmet som är beroende av ovan nämnda felorsaker.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12370	[Kanal %1:] Block %2 Värdesområde för %3 inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Utanför ett initieringsblock har en variabel försetts med ett värdesområde. Definition av programglobala variabler är endast tillåtet i speciella initieringsblock. De kan då försetts med ett värdesområde.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Tag bort uppgiften om värdesområde (börjar med nyckelordet OF) eller definiera variabeln som global variabel i initieringsblocket och förse den med ett värdesområde.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12380	[Kanal %1:] Block %2 Maximal minnesstorlek uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Datadefinitionen i detta block kunde inte verkställas eftersom maximalt tillgängligt minne som ställts till förfogande av datahanteraren är tömt eller på grund av att datablocket inte kan ta emot mer data. Alarmet kan även uppkomma om fler subprogram i rad anropas utan att ett block med maskinpåverkan finns (rörelse, fördröjningstid, M-funktion).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Minska antalet variabler, minska fältens storlek, eller öka mottagningskapacitet på datahanteraren. - Om nya makrodefinitioner skall införas -> öka MD18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS - Om nya GUD-definitioner skall införas -> kontrollera MD18150 \$MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK - Om felet uppkommer vid bearbetning av ett NC-program med LUD-definitioner, eller vid användning av cykelprogram (som räknar parametrar som cykelprogrammets LUD-variabler), skall följande maskindata kontrolleras: 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
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12390	[Kanal %1:] Block %2 initieringsvärde %3 kan inte omsättas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid initiering har en variabel tillordnats ett värde som inte motsvarar variabelns typ - den kan heller inte omvandlas till variabelns datatyp. Översikt över typkonverteringar: - från REAL till: REAL: nej, INT: ja1), BOOL: ja, CHAR: ja2), STRING: - - från INT till: REAL: ja, INT: nej, BOOL: ja, CHAR: ja2), STRING: - - från BOOL till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: nej, CHAR: ja, STRING: - - från CHAR till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja, CHAR: nej, STRING: ja - från STRING till: REAL: -, INT: -, BOOL: ja, CHAR: ja3), STRING: nej 1) Värde <>0 motsvarar TRUE, värde ==0 motsvarar FALSE. 2) Stränglängd 0 => FALSE, annars TRUE 3) Vid endast ett tecken Från typ AXIS och FRAME och till typ AXIS och FRAME kan ingen omvandling göras.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. - Definiera variabeltypen så att initieringsvärdet kan tillordnas, eller - Välj initieringsvärde som motsvarar variabeldefinitionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12400	[Kanal %1:] Block %2 fält %3 element saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng

Förklaring:	Följande orsaker är möjliga: - Otillåten indexlista; det saknas ett axelindex - Fältindexet passar inte till variablernas definition - Det har försökts att komma åt en variabel vid fältinitiering med SET resp. REP på annat än standardsätt. Åtkomst av enstaka tecken, delåtkomst av frame, utelämnade index är inte möjligt. Vid initiering av dessa fält har ett icke existerande element adresserats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Fältinitiering: Kontrollera fältindex hos adresserat element. Det 1:a fältelementet får index [0,0], det 2:a [0,1] osv. Det högra fältindexet (spaltindex) inkrementeras först. På 2:a raden adresseras alltså det 4:e elementet med index [1,3] (Index börjar vid noll). Fältdefinition: Kontrollera fältstorlek. 1:a talet anger antal element i 1:a dimensionen (antal rader). 2:a talet anger antalet element i 2:a dimensionen (antal spalter). Ett fält med 2 rader och 3 spalter måste definieras med [2,3].
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12410	[Kanal %1:] Block %2 felaktig indextyp vid %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid tillordning av ett värde till ett element hos en fältvariabel har fältindex angivits på ett felaktigt sätt. Som fältindex (inom klammer) är endast följande tillåtet: - Axelbeteckning, såvida fältvariabeln har definierats som datatyp FRAME. - Integer-värde vid övriga datatyper.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Korrigera fältvariablernas index enligt variabeldefinition eller definiera fältvariablerna på annat sätt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12420	[Kanal %1:] Block %2 beteckning %3 för lång
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den definierade symbolen resp. angivet hoppmål har ett namn som är längre än de tillåtna 32 tecknen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Symbolen som skall skapas eller hoppmålet vid programhopp (label) måste väljas inom systemdefinitionen, d.v.s. namnet måste börja med 2 bokstäver (1:a tecknet får inte vara ett "\$"-tecken) och får bestå av högst 32 tecken.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12430	[Kanal %1:] Block %2 Angivet index är ogiltigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid användning av arrayindex (vid fältdefinition) har ett index som ligger utanför tillåtet område använts.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Ange fältindex inom tillåtet område. Värdesområde per fältdimension: 1 - 32 767.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12440	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt antal formala parametrar överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid definition av en procedur (ett subprogram) eller vid en EXTERN-instruktion har fler än 127 formala parametrar angivits. Exempel: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, FORMPARA127, FORMPARA128, ...)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera om verkligen alla parametrar måste föras över. Om så är fallet, kan reducering av formala parametrar ske med hjälp av globala variabler eller R-parametrar, eller genom att parametrar av samma typ sammanfattas till en array och överförs på så sätt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12450	[Kanal %1:] Block %2 label definierad dubbelt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Detta blocks label finns redan. Kompilerar man NC-program off-line, översätts hela programmet block för block. Därmed identifieras med säkerhet flera beteckningar, något som vid on-line-kompilering inte säkert måste ske. (Här kompileras endast aktuellt programförlopp, d.v.s. programförgreningar, som inte körs för tillfället, kontrolleras inte och kan därmed innehålla programmeringsfel).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket där labeln finns för 2:a gången. Sök igenom programmet med editorn efter 1:a beteckningen och ändra ett av de båda namnen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12460	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt antal symboler överskridet med %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng

Förklaring:	Maximalt antal variabeldefinitioner (GUD, LUD), makrodefinitioner, cykelprogram resp. cykelparametrar (PROC-anvisning), som styrningens datahanterare kan ta emot har överskridits. Uppkommer alarmet tillsammans med alarm 15175, så finns det för lite minne kvar i styrningen för bearbetning av cykelprogramdefinitioner (PROC-instruktioner). Uppkommer alarmet tillsammans med alarm 15180, så kan detta alarm påvisa namnet på filen som orsakat felet (INI-resp. DEF-fil). (Listning av namn för INI-filer och deras betydelse - se dokumentation till alarm 6010).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera generella antalet symboler i aktuellt block (ev. genom att använda array-teknik eller genom att använda R-parametrar), eller anpassa motsvarande maskindata (se nedan). MD28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL vid fel i LUD-block (d.v.s. om det i aktivt NC-program har gjorts fler variabeldefinitioner än vad som är tillåtet i MD). GUD-datablock kan bara orsaka fel inom ramen av 'initial.ini Download' (t.ex. vid serie start upp) eller genom aktivering via PI-tjänst _N_F_COPY (aktivera GUD via HMI-dialog). Visar alarm 15180 på en GUD-definitionsfil så har ett för lågt värde ställt in i MD18120 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK resp. MD18130 \$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN. Makron laddas med POWER ON/NCK-RESET eller med PI-tjänst _N_F_COPY (aktivera makron via HMI-dialog). Visar alarm 15180 på en makrodefinitionsfil har ett för lågt värde ställt in i MD18160 \$MN_MM_NUM_USER_MACROS. Cykelprogramdefinitioner (PROC-instruktioner) laddas på nytt vid varje POWER ON/NCK-RESET. Vid fel kan parameter %3 fastställa, om cykelprogrammets namn orsakat felet - då skall värdet i MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES ökas, eller om namnet på en cykelanropningsparameter orsakat felet - då skall värdet i MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM ökas.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12470	[Kanal %1:] Block %2 G-funktion %3 är okänd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid indirekt programmerade G-funktioner har ett ogiltigt eller inte tillåtet gruppnummer programmerats. Tillåtna gruppnummer = 1 och 5 - max. antal G-grupper. I visat block har en inte definierad G-funktion programmerats. Endast "äkta" G-funktioner kontrolleras, de som börjar med adress G, t.ex. G555. "Benämnda" G-funktioner, som CSPLINE, BRISK bl.a., interpreteras som subprogramnamn.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Kontrollera i maskintillverkarens programmeringshandledning om visad G-kod finns över huvud taget resp. är möjlig, eller om en omprojektering av en standard-G-kod har gjorts (resp. OEM-införande). Ta bort G-koden från NC-programmet eller programmera funktionsanropet enligt maskintillverkarens programmeringshandledning.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12475	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltigt G-kodsnummer %3 programmerat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = G-kodnummer
Förklaring:	Vid indirekt G-kodsprogrammering har ett otillåtet G-funktionsnummer (Parameter 3) programmerats för en G-grupp. Tillåtet är de i programmeringshandledningen "Grunder" Kap. 12.3 "Lista på G-funktioner/rörelsevillkor" angivna G-funktionsnumren.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-program.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12480	[Kanal %1:] Block %2 subprogram %3 redan definierat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Det i PROC- eller EXTERN-instruktionen använda namnet är redan definierat i en annan anropsbeskrivning (t.ex. för cykler). Exempel: EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Välj ett programnamn som ännu inte har använts som beteckning. (teoretiskt kunde EXTERN-instruktionens parameterdeklaration anpassas till det befintliga subprogrammet, för att undvika alarm. Det skulle då vara definierat helt identiskt 2 gånger).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12481	[Kanal %1:] Block %2 programattribut %3 ej tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Det i PROC-instruktionen använda attributet är inte tillåtet i aktuell bearbetningsmode. T.ex. får attributet SAVE inte användas i en teknologicykel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-Stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR. Korrekturmarkören ställer sig på det felaktiga blocket. Avlägsna det otillåtna programattributet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12490	[Kanal %1:] Block %2 behörighet %3 har inte ställts in
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Den önskade åtkomstbehörigheten har inte ställts in. Den önskade skyddsnivå ligger antingen utanför det tillåtna värdesområdet eller ändring av skyddsnivån är inte tillåtet. En ändring av skyddsnivå är bara tillåtet om: 1. den momentana skyddsnivå är lika med eller över den ursprungligt fastlagda och 2. den nya skyddsnivån skall ligga under den ursprungligt fastlagda. Alarmet uppträder även när åtkomstbehörigheten för ett användardatablock skall ändras, vilket inte finns. De högre talvärdena visar de lägre skyddsnivåerna. De undre 4 nivåerna (från 7 till 4) motsvarar inställningar av nyckelomkopplaren - de övre 4 nivåerna är kopplade till 4 lösenord.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen "KORR. BLOCK" funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.

- Använd bara REDEF-instruktion i INITIAL_INI-block
- Sätt aktuell behörighet med hjälp av betjäningspanel på minst den nivån som motsvarar variabeln med högsta nivå.
- Programmera behörighetsnivå inom tillåtet värdesområde
- Programmera endast nya behörighetsnivåer under de gamla värdena

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12495 [Kanal %1:] Block %2 Ändring (definition) av dataklass %3 är inte möjligt här

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Dataklass

Förklaring: Ändringen av dataklassen är inte möjlig i denna ACCESS-fil resp. definitionen i denna GUD-fil (filnamn se alarm 15180). Prioriteten hos den nya dataklassen får endast vara mindre än eller lika med den för definitionsfilen. Dvs. DCS får endast programmeras i SGUD (SACCESS), DCM inte i UGUD och GUD9 (UACCESS), DCU inte i GUD9. DCI är tillåtet i alla GUD- och ACCESS-filer.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera dataklassen inom tillåtet område för denna GUD- resp. ACCESS-fil.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12500 [Kanal %1:] Block %2 i detta block är %3 inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Källsträng

Förklaring: Visat nyckelord får inte användas i denna blocktyp och inte på detta ställe (alla i NCK befintliga filer betraktas som block).
Blocktyper:
Programblock
innehåller ett huvud- eller subprogram
Datablock
innehåller makro- eller variabeldefinitioner och ev. en M-, H-, eller E-funktion
Initieringsblock
innehåller bara utvalda språkelement för datainitiering

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras.
Tag bort visat språkelement (nyckelord) med sina parametrar ur blocket och infoga i det där för avsedda blocket.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12510 [Kanal %1:] Block %2 för många maskindata %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Källsymbol

Förklaring:	I bearbetningsprogram, i maskindatafiler (..._TEA) och i initieringsfiler (..._INI) får maximalt 5 maskindata användas per block. Exempel: N ... N 100 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15 \$MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20 N ...
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. - Dela upp programblocket på flera block - Använd eventuella lokala variabler för att spara mellanresultat
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12520 [Kanal %1:] Block %2 för många verktygsdata %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsymbol
Förklaring:	I bearbetningsprogram, i verktygskorrektörer (..._TOA) och i initieringsfiler (..._INI) får maximalt 5 verktygskorrektörparametrar användas per block. Exempel: 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:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. - Dela upp programblocket på flera block - Använd eventuella lokala variabler för att spara mellanresultat
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12530 [Kanal %1:] Block %2 Ogiltigt index vid %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid makrodefinitioner har det försökts att definiera ett makro med en fler än 3-dekadig G-funktion eller en fler än 2-dekadig M-funktion. Exempel: _N_UMAC_DEF DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234 DEFINE M333 AS M03 M50 M99 : M17

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Ändra makrodefinitionen enligt programmeringshandledning.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12540	[Kanal %1:] Block %2 block för långt eller för komplext
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Maximal intern blocklängd efter translator-bearbetning får inte överstiga 256 tecken. Efter anrop av t.ex. flera makron i blocket eller flerfaldiga hopp till andra program kan man komma att överskrida denna gräns.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen "KORR. BLOCK" funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Dela upp programblocket på flera delblock.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12550	[Kanal %1:] Block %2 Namn %3 är inte känd eller inte definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsymbol
Förklaring:	Den visade beteckningen är inte känd eller har inte definierats före sin användning. En definierbar beteckning kan vara: Makro, GUD, LUD, programnamn eller en programparameter
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-stopp och välj med funktionsknappen "PROGRAM KORREKTUR", funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på det felaktiga blocket. - Korrigera använda namn (skrivfel) - Kontrollera definition av variabler, underprogram och makron - Deklarera underprogram med EXTERN, ladda underprogrammet i SPF-Dir - Kontrollera gränssnittsdefinitionen för underprogrammet - Se även MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
12551	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 Funktion inte tillgänglig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Rörelsesynkron aktion: Denna funktion är inte tillgänglig för detta system.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- korrigerar använda namn (skrivfel) - vid underfunktioner använd ett högvärdigare mjukvarusystem - kontrollera definition av variabler, underprogram och makron - deklarerar underprogram med EXTERN, ladda underprogram i SPF-katalogen - kontrollera snittställedefinition av underprogram
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

12552	[Kanal %1:] Block %2 VT-/Magasin-OEM-Parameter ej definierad. Option ej satt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad systemvariabel \$TC_...Cx är inte känd i styrningen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Korrigera använda namn (skrivfel) - \$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 är OEM-parametrar för verktygen och magasinerna, vars motsvarande maskindatavärde är inställt på < 10, eller optionen 'WZV OEM-Parameter' (WZV=verktygsförvaltning) är inte satt. - Använd rätt parameternummer eller, om namnet måste vara sådant, ställ in maskindatakorrektör (se MD18096 \$MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... MD18206 \$MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...) - Kontrollera optionen (maskindata fungerar bara med frigiven option)
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

12553	[Kanal %1:] Block %2 namn %3 Option/Funktion ej aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsymbol
Förklaring:	Optionen (om MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) resp. NC-funktionen (om MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3), som tillhör denna språkinstruktion, är inte aktiv. Namnet på språkinstruktionen är dock känd. Varje programmering med denna språkinstruktion avvisas med detta alarm.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-stopp och välj med funktionsknapp PROGRAM KORREKTUR funktionen "Korrekturblock". Blockpekare ställer sig på det felaktiga blocket. - Korrigera det använda namnet (vid ett skrivfel) - Aktivera NC-funktionen (om en språkinstruktion programmerats för en inte aktiv funktion). - Frige den nödvändiga optionen (om en språkinstruktion programmerats för en funktion med inte frigiven option) Se även MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

12554	[Kanal %1:] Block %2 ersättningscykel %3 för den fördefinierade proceduren saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Cykelnamn
Förklaring:	Ersättningscykeln, som skall anropas istället för den fördefinierade proceduren, finns inte i/känns inte igen av styrningen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-stopp och välj med funktionsknapp PROGRAM KORREKTUR funktionen "Blockkorrektur". Blockpekare ställer sig på det felaktiga blocket. - Korrigera det använda namnet för den fördefinierade proceduren (skrivfel) - eller ladda ersättningscykeln i en av cykelmapparna (+varmstart) - eller sätt maskindatabiten för den fördefinierade proceduren i MD11754 \$MN_COUPLE_CYCLE_MASK till 0, varvid den fördefinierade proceduren åter blir utförd.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12555	[Kanal %1:] Block %2 Funktion inte tillgänglig (identifikation %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Identifikation
Förklaring:	Beteckningen är inte tillgänglig för detta system.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR, funktionen "Korrekturblock". Blockpekaren ställer sig på det felaktiga blocket. - Korrigera det använda namnet (skrivfel) - Använd ett högvärdigt mjukvarusystem för mindre funktioner - Kontrollera definition av variabler, underprogram och makron - Underprogram med EXTERN deklaration, ladda in underprogram i SPF-dir - Kontrollera gränssnittsdefinitionen från underprogrammet
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12556	[Kanal %1:] Block %2 Namn %3 Namnet finns redan
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsymbol
Förklaring:	Namnet på symbolen som skall skapas är en del av NC-språket och därför redan känd. Fastän NC-funktionen inte är aktiv kan detta namn inte användas mer för GUDs, makron och PROC-definitioner.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-stopp och välj med funktionsknappen PROGRAM KORREKTUR, funktionen "Korrekturblock". Blockpekaren ställer sig på det felaktiga blocket. - Korrigera det använda namnet (skrivfel) - Med MD10711 \$MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 resp. 4, skapas bara språkinstruktionen, vars option är satt resp. vars funktion är aktiv.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12560	[Kanal %1:] Block %2 Programmerat värde %3 utanför tillåtna gränser
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Källsträng
Förklaring:	Vid en värdestillordning har tillåtet värdesområde för datatypen överskridits.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck NC-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Korrekturpekaren ställer sig på det felaktiga blocket. Använd värdestillordning inom värdesområdet för enskilda datatyper, använd ev. annan typ för att förstora värdesområdet, t.ex. INT -> REAL. Värdesområde för enskilda variabeltyper: - REAL: Egenskap: Brutna tal med decimalpunkt, värdeområde: +/- (2,2*10e-308 ... 1,8*10e308) - INT: Egenskap: Hela tal med förtecken, värdeområde: -2147483648 ... +2147483647 - BOOL: Egenskap: Sanningsvärde FALSE, TRUE, värdeområde: 0,1 - CHAR: Egenskap: 1 ASCII-tecken, värdeområde 0 ... 255 - STRING: Egenskap: Teckenföljd (max. längd beroende av variablerna), värdeområde: 0 ... 255 - AXIS: Egenskap: Axeladresser, värdeområde: Kanalaxelbeteckning - FRAME: Egenskap: Geometrisk angivelse, värdeområde: ---
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12573	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: Call-By-Reference-parameter ej tillåten %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Område för källtext
Förklaring:	Call-By-Reference-parametrar (Nyckelord VAR) ej möjligt vid teknologicykler.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korriger teknologicykelns PROC-instruktion.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12586	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Typkonflikt vid variabel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Källsymbol
Förklaring:	För on-line variabler \$A.. eller \$V.., som utvärderas eller skrivs i interpolationstakt, är ingen typkonvertering möjlig. Endast variabler av samma typ kan sammankopplas eller tillordnas. Exempel 1: WHENEVER \$AA_IM[X] > \$A_IN[1] DO ... En on-line variabel av typ REAL (ärvärde) kan inte jämföras med en variabel av typ BOOL (digital ingång). Med följande ändring är förloppet möjligt: WHENEVER \$AA_IM[X] > \$A_INA[1] DO ... Exempel 2: WHENEVER ... DO \$AC_MARKER[1]=\$AA_IM[X]-\$AA_MM[X] Förbättring: WHENEVER ... DO \$AC_PARAM[1]=\$AA_IM[X]-\$AA_MM[X]

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet: Använd variabler av samma typ.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12587	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Operation/funktion %3 inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Operand / Funktion
Förklaring:	Angiven funktion / operand är inte tillåten för sammankoppling av realtidsvariabler i rörelsesynkrona aktioner. Följande operander / funktioner är tillåtna: - == >= <= > < <> + - * / - 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:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12588	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Adress %3 ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Adress
Förklaring:	- Angiven adress kan inte programmeras i rörelsesynkrona aktioner. Exempel: ID = 1 WHENEVER \$A_IN[1]==1 DO D3 - Verktygsskåret kan inte förändras från en rörelsesynkron aktion.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

12589	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Variabel %3 ej tillåten vid modal-ID
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Variabelnamn
Förklaring:	Modal-ID i rörelsesynkrona aktioner får inte bildas genom en on-line variabel. Exempel: ID=\$AC_MARKER[1] WHEN \$a_in[1] == 1 DO \$AC_MARKER[1] = \$AC_MARKER[1]+1 Detta kan korrigeras på följande sätt: R10 = \$AC_MARKER[1] ID=R10 WHEN \$a_in[1] == 1 DO \$AC_MARKER[1] = \$AC_MARKER[1]+1 ID för en synkron aktion är alltid fast, den kan inte ändras i interpolationstakt.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbningsprogrammet: Ersätt on-line variabeln med en räknevariabel

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12590 **[Kanal %1:] Block %2 Globala användardata kan inte skapas**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Globala användardata kan inte läggas upp, eftersom användardatablocket för dessa globala användardatan inte finns.
I MD18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES definieras antalet globala användardatablock.
Därvid motsvarar _N_SGUD_DEF block 1, _N_MGUD_DEF block 2, _N_UGUD_DEF block 3, _N_GUD4_DEF block 4 etc.
I katalog _N_DEF_DIR befinner sig en fil med definitioner för globala användardata, vars blocknummer är större än det i MD angivna blockantalet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Öka MD 18118 \$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12600 **[Kanal %1:] Block %2 Ogiltig radchecksumma**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer

Förklaring: Vid bearbetning av en INI-fil resp. vid exekvering av en TEA-fil har en ogiltig radkontrollsumma hittats.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera INI-filen eller korrigera MD och skapa ny INI-fil (med 'upload').

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

12610 **[Kanal %1:] Block %2 åtkomst av enstaka tecken vid Call-By-Reference-Parameter är inte möjligt %3**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Källsträng

Förklaring: Det försöktes att använda åtkomst av enstaka tecken för en Call-By-Reference-parameter.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Mellanlagra enstaka tecken i användardefinierade CHAR-variabler och för över dessa.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12620 **[Kanal %1:] Block %2 åtkomst av enstaka tecken för dessa variabler är inte möjligt %3**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Källsträng

Förklaring:	Variabeln är ingen användardefinierad variabel. Åtkomst av enstaka tecken är endast tillåtet för användardefinierade variabler (LUD/GUD).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Mellanlagra variabeln i användardefinierad STRING-variabel, bearbeta denna och för sedan tillbaka den.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12630	[Kanal %1:] Block %2 avmaskingsbeteckning / Label i kontrollstruktur inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer
Förklaring:	Block med kontrollstrukturer (FOR, ENDIF, etc.) kan inte avmaskas och får inte innehålla labels.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet: Efterlikna avmaskningsbeteckning genom IF-avfrågning. Skriv label ensam i blocket före kontrollstrukturblocket.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12640	[Kanal %1:] Block %2 förgreningskonflikt vid kontrollstrukturer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer
Förklaring:	Fel i programförloppet: Öppnade kontrollstrukturer (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) avslutas inte eller det finns ingen loop-start till programmerat loop-slut. Exempel: LOOP ENDIF ENDLOOP
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar bearbetningsprogrammet så att öppnade kontrollstrukturer avslutas.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

12641	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt antal anrop i kontrollstrukturer överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer
Förklaring:	Max. antal anrop av kontrollstrukturer (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) har överskridits. Max. antal anrop = 8.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar bearbetningsprogrammet. Ev. tag bort delar i ett subprogram.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

12650	[Kanal %1:] Block %2 Axelbeteckning %3 olika i kanal %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Källsymbol %4 = Kanalnummer med avvikande axeldefinition
Förklaring:	I cykler som förbearbetas vid Power On får bara de geometri- och kanalaxel-beteckningar användas som finns med samma betydelse i alla kanaler. Axelbeteckningen är försedd med olika axelindex i olika kanaler. Definition av axelbeteckning sker med MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB och MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exempel: C är i kanal 1 den 4:e och i kanal 2 den 5:e kanalaxeln. Används axelbeteckningen C i en cykel som förbearbetas vid Power On, så visas detta alarm.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 1. Ändra maskindata: Välj samma beteckning för geometri- och kanalaxlar i alla kanaler. Exempel: Geometriaxlarna heter X, Y, Z i alla kanaler. De kan därmed programmeras direkt även i förbearbetande cykler. 2. Programmera inte axeln direkt i cykeln, utan definiera den som parameter av typ AXIS. Exempel: Cykeldefinition: PROC BOHRE(AXIS BOHRACHSE) G1 AX[BOHRACHSE]=10 F1000 M17 Anrop från huvudprogram: BOHRE(Z)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
12660	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Variabel %3 reserverad för rörelsesynkrona aktioner och teknologicykler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Variabelnamn
Förklaring:	Visad variabel får endast användas i rörelsesynkrona aktioner eller teknologicykler. '\$R1' t.ex. får endast stå i rörelsesynkrona aktioner. I normala NC-program programmeras R-parameter med R1.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12661	[Kanal %1:] Block %2 Teknologicykel %3: Ytterligare subprogramanrop är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Namn på teknologicykelanrop
Förklaring:	Det är inte möjligt att från en teknologicykel anropa ett subprogram eller en annan teknologicykel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12700	[Kanal %1:] Block %2 Programmering av konturföljd ej tillåten, eftersom modalt subprogram är aktivt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett block med konturföljd är programmerad i extern språkmode och samtidigt är en modal cykel aktiv. I extern språkmode får, på grund av icke entydig adresstillordning, (t.ex. R = radie för konturföljd resp. återgångsplan för borrhcykel) ingen programmering av konturföljd användas om en modal cykel är aktiv.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12701	[Kanal %1:] Block %2 Otilåten interpolationstyp för konturföljd aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett block med konturföljd är inte G01 aktiv som interpolationsfunktion. I en konturföljd måste alltid linjär interpolering väljas med G01. G00, G02, G03, G33 etc. är inte tillåtet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Programmera linjär interpolering med G01.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12710	[Kanal %1:] Block %2 Otilåtet språkelement i extern språkmode
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerat språkelement är inte tillåtet i extern språkmode eller är okänt. I extern språkmode är endast språkelement från Siemensmode som används för subprogramanrop (utom Lxx) tillåtna och språk för upprepning av programdelar med REPEAT (UNTIL).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Kontrollera att språkinstruktionen finns i Siemensmode. Koppla om till Siemensmode med G290. Programmera instruktionen i nästa block och koppla i efterföljande block åter om till extern språkmode.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
12712	[Kanal %1:] Block %2 Extern språkmode inte aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Omkopplingen till den externa språkmoden är inte möjlig. För att nyttja den externa språkmoden måste denna först projekteras (se MD18800 \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Projektera extern språkmode.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12720 [Kanal %1:] Block %2 Programnummer saknas för makroanrop (G65/G66)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid ett makroanrop med G65/G66 har inget programnummer definierats. Programnumret måste programmeras med adressen "P".

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12722 [Kanal %1:] Block %2 Flera ISO_2/3-Makro- eller cykelanrop i blocket

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Cykel- och makroanrop är blandade i ett block, t.ex. cykelanrop med G81 - G89 tillsammans med ett M-makro, eller G65/G66-makroanrop tillsammans med M-makro i blocket.
G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 funktioner (ISO-mode) utför också subprogramanrop. Det får alltid endast stå ett makro- eller cykelanrop i ett NC-block.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Deaktivera modala cykler eller modala makroanrop, om en av ovan nämnda G-koder är programmerad.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12724 [Kanal %1:] Block %2 Ingen radie programmerad vid val av eller annullering av cylinderinterpolering

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid programmering av G07's 1 (cylinderinterpolering TRACYL) har ingen cylinderradie programmerats. Val av cylinderinterpolering (TRACYL) med G07's 1 C <Cylinderradie> annullering med G07's 1 C0. För "C" måste rundaxeln programmeras i det i TRACYL-maskindata definierade namnet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: I G07's 1-block, programmera cylinderradien för cylinderinterpoleringen med hjälp av namnet på rundaxeln.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12726 [Kanal %1:] Block %2 Otillåtet planval med parallella axlar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I ett block med ett planval (G17 - G19), får en basaxel i koordinatsystemet inte programmeras tillsammans med sin tillordnade parallella axel.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Vid planval med G17, G18, G19 skall antingen koordinatsystemets basaxel eller tillordnad parallell axel programmeras.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12728 [Kanal %1:] Block %2: Avstånd ej satt för dubbelrevolver

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktygsavståndet för dubbelrevolverhuvudet i SD42162 \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST är 0.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ange verktygsavståndet för dubbelrevolverhuvudet i SD42162 \$SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12730 [Kanal %1:] Block %2: Inga giltiga transformationsmaskindata parametrerade

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 \$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] är felaktigt inställda för G07.1, G12.1.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ange giltig transformationskod för TRACYL i MD24100 \$MC_TRAFO_TYPE_1 och nummer på rundaxeln i MD24110 \$MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] eller MD24210 \$MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12740 [Kanal %1:] Block %2 Modalt makroanrop %3 inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Källsträng

Förklaring: Vid anrop av modala makron får inget modalt makro, modal cykel eller modalt subprogram vara aktivt .

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12750 [Kanal %1:] Block %2 T-uppdelning inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: ISO-mode svarvning: T-programmeringen är inte möjlig, eftersom T-ordet int entydigt kan tilldelas verktygsnummer och korrekturnummer.
 Uppsplittningen av T-ordet bestäms med maskidatat 10888 \$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO och 10889 \$MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Det får alltid bara vara en av de båda funktionerna aktivt och det måste vara minst en funktion aktiv. Alarmet uppträder alltid när ingen funktion är aktiv (båda MDna = 0) eller båda funktionerna är aktiva (båda MDna <> 0).

Reaktion:	Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa maskindatana 10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO eller 10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. En funktion måste minst vara aktiv, men båda funktionerna får inte vara aktiva.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12755	[Kanal %1:] Block %2 formatering %3 inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = felaktig formatanvisning
Förklaring:	Den med ISOPRINT-kommandot programmerade formatanvisningen är inte riktig: - Olika formatanvisningar %m.nP och %.nP har använts. - En annan formatanvisning än %P har använts.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Korrigera ISOPRINT-kommandot. - Inom ett ISOPRINT-kommando kan endast formatanvisningar av samma typ %m.nP eller %.nP användas.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

12770	[Kanal %1:] Block %2 Konvertering inte möjlig. Felkod %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felorsak
Förklaring:	Vid konvertering av ett detaljprogram med funktionen G-kodkonvertering har ett fel fastställts. - Felorsak: 1 = Inget Jobshop-program. Konvertering är endast tillåtet vid Jobshop-program. - 2 = En LUD-Call by Reference-variabel har överförts som överföringsparameter till en fördefinierad funktion eller en inte konverterbar cykel. - 3 = G-kodkonverteringen är endast möjlig i driftarten AUTO. - 4 = Ett försök har gjorts att utföra en konvertering i ISO-mode, (kontrollera G291, \$MC_GCODE_RESET_VALUES[46]). - 5 = Vid utmatningen i traceprogrammet fanns inte mer tillgängligt minne, därför har traceprogrammet raderats.
Reaktion:	Visning av alarm. Ingen alarmreaktion.
Åtgärd:	Aktivera inte G-kodskonverteraren i ISO-mode
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14000	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet filslut
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarm 14000 kommer i följande situationer: - Bearbetningsprogrammet avslutas inte med M30, M02 eller M17. - Bearbetning externt: Nedladdningen har avbrutits (eftersom t.ex. HMI:n har slagits av)

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Avsluta bearbetningsprogrammet med M30, M02 eller M17 och starta bearbetningsprogrammet. - Bearbetning externt: Har nedladdningen av det valda programmet avbrutits, så väljs automatiskt "default"-programmet _N_MPF0 med Reset. Därefter måste användarprogrammet väljas på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14001	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet blockslut
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Efter en systemintern datamanipulation (t.ex. laddning från extern enhet) kan en delfil avslutas, utan att sista tecknet är LF.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Läs ut bearbetningsprogrammet, ändra med en texteditor (t.ex. infoga blanksteg eller kommentar före visat block. Därmed kommer en förändrad uppbyggnad av bearbetningsprogrammet att finnas i minnet efter återinläsning).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14004	[Kanal %1:] Program %2 kan inte startas p.g.a. kanalspecifik startspärr
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = (sökväg med programnamn)
Förklaring:	Det valda programmet %2 i kanal %1 kan inte utföras, eftersom för denna kanal den kanalspecifika startspärren är satt. Bakgrund: Vid val av ShopMill- eller ShopTurn-program såväl som vid deras ändringar genomförs en konsistenskontroll av de angivna parametrarna från HMI. Under denna tid förhindras bearbetningen av det valda NC-programmet genom att den så kallade "kanalspecifika startspärren" sätts av HMI. Avslås nu en NC-start på grund av en satt kanalspecifik startspärr, så ges beroende på MD 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15 alarmet 14004 ut. Alarmet ges likaledes ut vid blocksökning, men är då inte avhängigt av MD 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Upprepa NC-start.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14005	[Kanal %1:] Block %2 program %3 programspecifik startspärr är satt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Programnamn
Förklaring:	Programmet %3 kan inte utföras, eftersom den programspecifika startspärren har satts för denna fil. Bakgrund: Med avslutningen av ett editeringsförlopp för ShopMill- eller ShopTurn-program har en konsistenskontroll genomförts för den angivna parametern från HMI. Under denna tid förhindras bearbetningen av NC-programmen genom sättning av den så kallade "programs specifika startspärren" av HMI. Trycks NC-start under kontrollsteget, utförs inte starten och beroende av MD 11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 6 ges alarmet 14005 ut. Alarmet 14005 sätts även, när detaljprogrambearbetningen påträffar ett subprogram, för vilket filattributet "Startspärr" är satt. Efter att kontrollsteget har avslutats kan programbearbetningen fortsättas med NC-start.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Upprepa NC-start.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14006 [Kanal %1:] Block %2 ogiltigt programnamn %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Programnamn

Förklaring: Vid val av eller vid anrop av ett NC-program har fastställts, att programnamnet inte motsvarar NC-konventionen:
- Den maximala längden för ett programnamn utan prefix _N_ och suffix _MPF / _SPF får inte överstiga 24 tecken eftersom programnamnet annars kapas i BTSS-variabeln.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: - Korta av programnamnet.
- Undertryck alarmet med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 9

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14007 [Kanal %1:] Block %2 Program %3 editeras

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Programnamn

Förklaring: Programmet %3 kan inte utföras, eftersom det är spärrad av en annan applikation, t.ex. HMI-editorn.
Bakgrund: Programmet %3 ligger på en extern databärare (CF-kort, nätverksdisk, USB-enhet) och bör bearbetas därifrån i EES-drift (Execution from External Storage). Programmet kan dock inte bearbetas, eftersom det är öppnat för skrivning genom en annan applikation, t.ex. HMI-editorn, och WRITE-Lock är satt för denna fil.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Stäng applikationen, som har WRITE-lock satt, även t.ex. HMI-editorn, och fortsatt programbearbetningen med NC-Start.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14008 [Kanal %1:] Block %2 WRITE-instruktionen skriver i temporära minnesområdet i /_N_EXT_DIR

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett operat bearbetas från ett externt dataminne (bearbeta funktion från extern hårddisk). Då läggs detaljprogrammet temporärt i mappen /_N_EXT_DIR i NCK:n. Nu försöker man med en WRITE-instruktion att skriva till denna temporära mapp.
Genom alarmet hänvisas det till, att dessa data inte ligger i originalmappen på den externa databäraren och därmed går förlorad med nästa detaljprogramval, eftersom programmet i mappen /_N_EXT_DIR så raderas det.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Som mål för WRITE-instruktionen ange en mapp, som förblir permanent laddad i NCK:n (t.ex. MPF_DIR).
Alarmet kan undertryckas med MD11415 / \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 8.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14009	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltig sökväg %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Programsökväg
Förklaring:	Programinstruktionen CALLPATH har anropats med en parameter (program-sökväg), som hänvisar till en katalog i NCK's filsystem som inte existerar.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra CALLPATH-instruktionen så att parametern innehåller den fullständiga sökvägen till en laddad katalog. - Ladda programmerad katalog till NCK's filsystem.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14010	[Kanal %1:] Block %2 otillåten default-parameter vid subprogramanrop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid ett avrop av subprogram med parameteröverföring har parametrar, som inte kan ersättas av default-parametrar utelämnats (Call-by-reference-parameter eller parametrar av typ AXIS. Övriga saknade parametrar förbesätts med värdet 0, eller vid Frames med enhetsframe).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Förse de saknade parametrarna med värden i subprogramavropet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14011	[Kanal %1:] Block %2 program %3 saknas eller editeras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Programnamn
Förklaring:	Ett subprogramanrop har avbrutits, eftersom det anropade subprogrammet inte kunde öppnas. Subprogramanrop kan göras med - Subprogram namn - CALL/PCALL/MCALL-instruktion - SETINT-instruktion - M/T-funktionersättning - händelsestyrt programanrop (PROG_EVENT) - Val av en PLC-ASUPs via PI "_N_ASUP_" resp. FB-4 - Anrop av en PLC-ASUPs via avbrottssnittstället (FC-9) Det finns olika orsaker till alarmet: - subprogrammet finns inte i bearbetningsprogramminnet - subprogrammet finns inte under sökvägen (vald katalog, _N_SPF_DIR eller cykelkatalogerna _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR) - subprogrammet är inte frigivet eller editeras - felaktig sökväg i subprogramanropet: Ex. på fullständig sökväg: /_N_katalognamn_DIR/_N_programnamn_SPF eller /_N_WKS_DIR/_N_operatnamn_WPD/_N_programnamn_SPF. katalognamn: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (fasta kataloger). operatnamn: användarspecifikt namn på operatorkatalogen (max. 24 tecken). programnamn: namnet på subprogrammet (max. 24 tecken) - ett mellanlagringsminne vid bearbetning externt har anropats som subprogram. Hänvisning: Okänd beteckning (sträng), som står ensamt i ett bearbetningsprogram interpreteras som subprogramanrop.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	säkerställ att subprogrammet (alarmparameter %3) - finns i bearbetningsprogramminnet - är frigivet och inte editeras - finns under sökvägen, om det inte har anropats med ett sökvägsnamn
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14012	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt antal subprogramnivåer överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det maximala antalet av 16 programnivåer har överskridits. Från huvudprogrammet kan subprogram anropas, som i sin tur får anropas i 15 nivåer. Vid interruptrutiner kan två ytterligare programnivåer användas. Därmed ökar totalantalet programnivåer till 18. Programnivåerna används av användarprogrammen och Siemens-cyklerna resp. Siemens-applikationer som ShopMill och ShopTurn tillsammans.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet så att antalet nivåer minskar, t.ex. kopiera in ett subprogram från nästa nivå till det anropande programmet med hjälp av programeditorn, och ta bort anropet av detta program. Därmed reduceras antalet programnivåer med 1 nivå.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14013	[Kanal %1:] Block %2 Otilåtet antal körningar av subprogram
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid ett subprogramavrop är antalet körningar, P, noll eller negativt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera ett antal körningar från 1 till 9 999.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14014	[Kanal %1:] Valt program %3 saknas eller editeras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Programnamn
Förklaring:	Valt bearbetningsprogram finns inte i NCK-minnet eller åtkomsten spärrad på grund av att programmet ligger i en högre användarnivå än vad som nu är vald i styrningen. Vid programmering har programmet erhållit den då aktiva användarnivån i NC-styrningen. Från SW 5 kan ett program som editeras från HMI inte längre startas med Cykelstart. Alarmet kommer också om en annan fil än de avsedda definitionsfilerna väljs för GUD- eller makrodefinitioner.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ladda in önskat program till NCK-minnet eller kontrollera och korrigera namnen på katalogen (operatöversikt) och programmet (programöversikt).

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14015 [Kanal %1:] Block %2 program %3 är inte frigivet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Programnamn

Förklaring: Den aktuella i styrningen inställda behörigheten (t. ex. nyckelbrytläge 0) är inte tillräcklig, för körning av detaljprogram %3.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Höj behörigheten så att den motsvarar behörigheten för detaljprogram %3.
- Tillordna detaljprogram %3 en lägre behörighet resp. frige programmet (behörighet nyckelbrytläge 0)

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14016 [Kanal %1:] Block %2 Fel vid subprogramanrop med M-/T-kod

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid subprogramanrop med M- eller T-kod har följande konflikt fastställts:
I det med parameter %2 refererade blocket
- är redan en M- eller T- kodersättning aktiverad
- är ett modalt subprogramanrop aktivt
- är ett återhopp från ett subprogram programmerat
- är bearbetningsprogramslut programmerat
- är ett M98- subprogramanrop aktivt (endast i extern språkmode)
- finns en T-funktionsersättning med D-funktionsprogrammering programmerad på samma detaljprogramrad vid aktiv WLK (G43/G44) i ISO2-system.
- är en T-funktionsersättning projekterad på blockslutet, och ett UP anrop programmerat, exempelvis genom ett modalt cykelanrop.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Principiellt är M- eller T-kodersättning endast möjligt om det ej på grund av andra programstrukturer har genomförts ett subprogramanrop eller -återhopp. Bearbetningsprogrammet måste korrigeras.
Är en T-funktionsersättning projekterad, med utförande på blockslutet, och ett UP anrop programmerats i samma block, så måste T-funktionsersättningen utföras i blockets början. Därför måste MD10719 \$MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE bit 1 vara satt.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14017 [Kanal %1:] Block %2 Syntaxfel vid subprogramanrop med M-kod

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid subprogramanrop med M-kod med parameteröverföring har en ej tillåten syntax hittats:

- Adressutökning ej programmerad som konstant.
- M-kodvärde ej programmerad som konstant.

Hänvisning:

Har en parameteröverföring för en M-kodersättning projekterats med MD10718 \$MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR, så gäller för denna M-kod förbehållet: Både adressutökning och M-kodvärde måste programmeras som konstant vid ersättningen.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra programmeringen av M-kod.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14018	[Kanal %1:] Block %2 NC programinstruktion %3 kan inte utföras (skyddsnivå bör/är: %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = programmerad instruktion %4 = Instruktionens skyddsnivå / aktuell skyddsnivå
Förklaring:	Programinstruktionen %3 är tillordnad en skyddsnivå som är logiskt högre (värdemässigt lägre) än aktuell skyddsnivå eller instruktionen existerar inte i aktuell styrningskonfigurering.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera bearbetningsprogrammet. De för respektive systemkonfiguration tillåtna språkinstruktionerna kan hämtas ur Siemens programmeringshandledning eller tillverkarens dokumentation.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14019	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 felaktigt värde eller felaktigt parameterantal vid funktions- eller proceduranrop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	- Vid ett funktions- eller proceduranrop har ett otillåtet parametervärde använts. - Vid ett funktions- eller proceduranrop har ett otillåtet antal aktualparameterar programmerats.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14020	[Kanal %1:] Block %2 felaktigt värde, eller felaktigt parameterantal vid funktions- eller proceduranrop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	- Vid ett funktions- eller proceduranrop har ett otillåtet parametervärde använts. - Vid ett funktions- eller proceduranrop har ett otillåtet antal aktualparameterar programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14021	[Kanal %1:] Block %2 felaktigt värde, eller felaktigt parameterantal vid funktions- eller proceduranrop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	- Vid ett funktions- eller proceduranrop har ett otillåtet parametervärde använts. - Vid ett funktions- eller proceduranrop har ett otillåtet antal aktualparameterar programmerats.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
14022	[Kanal %1:] Block %2 Fel vid funktions- eller proceduranrop. Felkod %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod
Förklaring:	Med ett funktions- eller proceduranrop har ett fel uppstått. Felorsaken beskrivs närmare med en felkod. Betydelsen hos felkoden kan hämtas i dokumentationen till funktionen resp. proceduren, som förorsakade felanropet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14024	[Kanal %1:] Block %2 Felaktig åtkomsträttighet vid initialisering av %3[%4].
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Variabel som skall återställas %4 = Index hos den variabel som skall återställas.
Förklaring:	Vid anrop av funktionen DELOBJ har ett försök gjorts att återställa en variabel till dess standardvärde. Åtkomsträttigheterna räcker inte till detta. När detta alarm uppträder, förändras inga data, inte ens sådana, för vilka åtkomsträttigheterna är tillräckliga. Detta alarm kan endast uppträda, när systemvariabelns aktuella värde, vid vilket skriveförloppet leder till alarm, är skilt från grundinställningsvärdet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Höj åtkomsträttigheten.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14025	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Otillåtet modal-ID
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid modala rörelsesynkrona aktioner har ett otillåtet ID-nummer angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14026 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Ogiltigt polynomnummer i FCTDEF-instruktion

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: En FCTDEF-instruktion med ett polynomnummer har programmerats, som överskrider det av MD28252 \$MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS angivna maximumet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14027 [Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: för många teknologicykler programmerade

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Med en rörelsesynkron aktion kan man anropa maximalt åtta teknologicykler. Denna övre gränsen har överskridits.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14028 [Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: Teknologicykel har programmerats med för många parametrar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det maximala antalet överföringsparametrar för en teknologicykel har överskridits.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra teknologicykeln

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14030 [Kanal %1:] Block %2 kombinera OSCILL med POSP vid pendling med ansättningsrörelse

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid över synkron aktion styrd pendling måste tillordningen av pendlings- och ansättningsaxel (OSCILL) och bestämningen av ansättningen (POSP) ske i ett NC-block.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14040	[Kanal %1:] Block %2 cirkelslutpunktsfel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid cirkulärinterpolering ligger antingen cirkelradierna för startpunkt och slutpunkt eller mittpunkten för cirkeln längre ifrån varandra än vad som föreskrivits i maskindata. 1. Vid radioprogrammering är start- och slutpunkt identiska, därmed kan cirkelns läge inte bestämmas med hjälp av start- eller slutpunkt. 2. Radier: NCK beräknar med hjälp av aktuell startpunkt och övriga programmerade cirkelparametrar, radien för start- och slutpunkt. Alarm kommer om differensen mellan cirkelradier antingen - är större än värdet i MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST (vid mindre radier, om programmerad radie är mindre än kvoten i maskindata MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividerat med MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), eller - större än programmerad radie multiplicerad med MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR (vid större radier, om programmerad radie är större än kvoten i maskindata MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividerat med MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR). 3. Mittpunkter: Med cirkelradien som startpunkt beräknas en ny cirkelmittpunkt. Den ligger på mittvertikalen, som nåts av förbindelselinjen från cirkelstart- och cirkelslutpunkt. Vinkeln i bågmått mellan de båda linjerna från startpunkt till beräknad resp. programmerad mittpunkt måste vara mindre än roten ur 0.001(motsvarar ca 1,8 grader).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera MD21000 \$MC_CIRCLE_ERROR_CONST och MD21010 \$MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Är värdena inom förnuftiga gränser, måste cirkelns slutpunkt resp. cirkelns mittpunkt programmeras noggrannare i blocket.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14045	[Kanal %1:] Block %2 fel vid tangentialcirkelprogrammering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarmet kan ha följande orsaker: Vid tangentialcirkelprogrammering är tangentens riktning inte definierad, t.ex. eftersom inget annat rörelseblock har programmerats före aktuellt block. Ingen cirkel kan bildas ur start- och slutpunkt eller tangentriktning eftersom slutpunkten sedd från startpunkten ligger i motsatt riktning mot vad som anges från tangenten. Ingen tangentialcirkel kan bildas, eftersom tangenten står vinkelrätt mot aktivt plan. I specialfallet, att tangentialcirkeln övergår i en rät linje, har med TURN flera hela cirkelvarv programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14048 [Kanal %1:] Block %2 Felaktig matning/varvl vid cirkelprogrammering**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid cirkelprogrammeringen har ett otillåtet antal hela varv angivits.
Antalet varv får inte vara negativt och inte större än 1000000.**Reaktion:** Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Ändra bearbetningsprogrammet.**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14050 [Kanal %1:] Block %2 Beräkningsnivådjupet vid räkneoperationer överskridet**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: För beräkning av aritmetiska uttryck i NC-block används en operandstack med fast inställd storlek. Vid mycket komplexa uttryck kan denna stack bli överfull. Det kan även ske vid omfattande uttryck i synkrona aktioner.**Reaktion:** Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Dela upp komplexa aritmetiska uttryck i flera enkla beräkningsblock.**Programfortsättning:** Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

14051 [Kanal %1:] Block %2 aritmetikfel i NC-programmet**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: - Vid beräkning av ett aritmetiskt uttryck har ett spill (overflow) uppstått, (t.ex. division genom noll).
- Vid en datatyp har det framställbara värdesområdet överskridits.**Reaktion:** Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.**Åtgärd:** Analysera och korrigera programmet.**Programfortsättning:** Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

14055 [Kanal %1:] Block %2 Inte tillåten NC-språkersättning, felkod %3**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

%3 = Felkod

Förklaring: Alarmet uppkommer i samband med en över MD30465 \$MA_AXIS_LANG_SUB_MASK projekterad NC-språksubstituering. Felkoden %3 ger närmare information om orsaken till problemen:

Felkod:

1: Flera händelser har programmerats som leder till anrop av ersättningscykler. Endast en ersättning per NC-programrad är tillåten.

2: För NC-programraden med NC-språkersättning har även en blockvis synkronaktion programmerats.

3: Systemvariablerna \$P_SUB_SPOSIT resp. \$P_SUB_SPOSMODE har anropats utanför en ersättningscykel.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14060	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten annulleringsnivå vid programmerbar blockannullering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid "programmerbar blockannullering" har en annulleringsnivå större än 7 angivits. (i paket 1 avvisas programmering av ett värde för annulleringsnivå som syntaxfel, d.v.s. endast 1 nivå "annullera block" är möjligt, TILL/FRÅN).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange avmaskningsnivå (tal efter snedstreck) mindre än 8.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14065	[Kanal %1:] Block %2 Fel vid SPRINT/ISOPRINT-kommando: felkod %4 Info %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Ytterligare info %4 = Felkod
Förklaring:	Vid interpretationen av SPRINT- resp. ISOPRINT-kommandot har ett fel fastställts, vilket närmare beskrivs genom parameter %4. Parameter %3 lämnar i förekommande fall ytterligare information om det uppkomna problemet. Lista över felkoder (parameter %4): 1: Ogiltig formatbeskrivning %3 upptäckt. 2: Format %.nP: Områdesöverskridande vid omvandling till 32-bit-tal. 3: Format %P: Tecken %3 kan inte omvandlas till den med MD 10750 \$MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE valda koden. 4: Maximal stränglängd på 400 Bytes överskriden. 5: SPRINT/ISOPRINT-kommando med ett ogiltigt antal parametrar programmerade. 6: SPRINT/ISOPRINT-parameter med inte tillåten datatyp programmerad. 7: Format %m.nP: Områdesöverskridande på grund av parameter n vid MD 10751 \$MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera SPRINT- resp. ISOPRINT-kommando.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14066	[Kanal %1:] Block %2 Fel vid utmatning till extern enhet vid kommando %3, Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Detaljprogram-kommando %4 = Felkod

Förklaring:	Vid bearbetningen av kommandona ISOOPEN, ISOPRINT, ISOCLOSE resp. EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE har ett fel upptäckts, vilket beskrivs närmare genom felkoden. Lista över felkoder: 1: Extern enhet kan inte öppnas 2: Extern enhet är inte projekterad 3: Extern enhet med ogiltig sökväg projekterad 4: Ingen åtkomsträttighet till extern enhet 5: Extern enhet redan exklusivt belagd 6: Extern enhet redan delat belagd 7: Datalängden större än LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE 8: Max. antal externa enheter överskridet 9: Option för LOCAL_DRIVE inte satt 11: V24 redan belagd genom Easy-Message-funktion 12: Append/Overwrite-angivelse motstridig till extdev.ini 14: Extern enhet inte belagd resp. öppnad 15: Fel vid skrivning till extern enhet 16: Ogiltig extern sökväg programmerad 21: Fel vid stängning av den externa enheten 22: Extern enhet inte inkopplad (monterad) 90: Timeout
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera parametreringen av ISOCLOSE-, ISOPRINT- resp. ISOCLOSE-kommandona. Se även MD 10830 \$MN_EXTERN_PRINT_DEVICE och MD 10831 \$MN_EXTERN_PRINT_MODE. Kontrollera projekteringen av den externa enheten på CF-kortet i /user/sinumerik/nck/extdev.ini och /oem/sinumerik/nck/extdev.ini. Kontrollera anslutning resp. funktion hos den externa enheten.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14070	[Kanal %1:] Block %2 Variabelminnet för subprogramanrop räcker inte till
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett anropat subprogram kan inte bearbetas (öppnas), eftersom antingen det generella interna dataminnet inte räcker till, eller tillgängligt minne för lokala programvariabler är för litet. Alarmet kommer bara i MDA.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera avsnittet i bearbetningsprogrammet: 1. Har alltid den mest passande datatypen valts vid variabeldefinitionen ? (Dåligt t.ex. REAL för databitar - bättre: BOOL) 2. Kan lokala variabler ersättas med globala variabler ?
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14080	[Kanal %1:] Block %2 hoppmål %3 saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Hoppmål

Förklaring:	Vid villkorliga och ovillkorliga hopp måste hoppmålet inom programmet vara försett med en Label (symboliskt namn i stället för blocknummer). Om inget hoppmål med angiven Label hittas i programmerad riktning vid sökning, sker visning av alarm. Vid parameterbara återhopp med RET till blocknummer eller label måste hoppmålet inom programmet vara ett block med blocknummer eller label (symboliskt namn i stället för blocknummer). Vid återhopp över flera nivåer (parameter 2) måste hoppmålet vara ett block inom programnivån du hoppade till. Vid återhopp med en sträng som återhoppsmål måste söksträngen vara ett i styrningen känt namn och före söksträngen får i blocket endast ett blocknummer eller/och en label stå.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera NC-programmet med avseende på följande felmöjligheter: 1. Kontrollera att målbeteckningen är identisk med labeln. 2. Stämmer hoppriktningen? 3. Har labeln avslutats med kolon (:)?
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14082	[Kanal %1:] Block %2 Label %3 Programmavsnitt hittas inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Start- eller slut-label
Förklaring:	Startpunkten för upprepning av programblock med CALL <Programnamn> BLOCK <Startlabel> TO <Slutlabel> hittas inte, eller samma programupprepning har anropats rekursivt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera start- och slutlabel för upprepning av program i användarprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14085	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten instruktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Instruktionen 'TML()' får endast användas i subprogram, som ersätter T-instruktion.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14088	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 Tvivelaktig position
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En axelposition som är större än 3.40e+38 inkrement har programmerats. Detta alarm kan undertryckas med bit 11 i MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. En axelposition som är större än 3.40e+38 inkrement har programmerats.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14091	[Kanal %1:] Block %2 Funktion inte tillåten, index: %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Index
Förklaring:	En funktion har programmerats resp. lösts ut, som inte är tillåten i aktuell programkontext. Den tvivelaktiga funktionen är kodad i parametern "Index": Index == 1: "RET"-instruktion har programmerats i huvudprogramnivån. Index == 2: Konflikt "Nivåavbrott"/"Radera återstående antal loopar" och "implicit GET" Index == 3: Konflikt ASUP-start direkt efter val av överlagra (tills P3). Index == 4: MD10760 \$MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programmerad vid G75 Index == 5: POSRANGE-instruktion programmerades inte i en synkron aktion. Index == 6: SIRELAY-instruktion programmerades inte i en synkron aktion. Index == 7: GOTOF/GOTOB/GOTO-instruktion programmerad med strängvariabel i synkron aktion Index == 8: COA-applikation "Fastspänningsgenerator" inte aktiv Index == 9: Verktygsradiekorrektör aktiv vid G75 Index == 10: Antal återhoppplan för stort, vid RET(,,xy) över flera programplan Index == 11: För denna variabel är funktionen inte implementerad
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Index == 1: Ersätt "RET"-instruktion med M17/M30 Index == 2: Efter subprogramanropet som syftar på " Nivåavbrott"/"Radera återstående antal loopar ", skall ett hjälpblock infogas (t.ex. M99) Index == 3: Överlagra ett hjälpblock (t.ex. M99), starta sedan ASUP (tills P3) Index == 4: Vid MD10760 \$MN_G53_TOOLCORR = 1: Aktivera inte SUPA/G53/G153 i G75-block Index == 5: Programmera POSRANGE-instruktionen i synkron aktion Index == 6: Programmera SIRELAY-instruktionen i synkron aktion Index == 7: Programmera GOTOF/GOTOB/GOTO-instruktionen med blocknummer eller "label" Index == 8: COA-applikation ladda "Fastspänningsgenerator" Index == 9: Verktygsradiekorrektör aktiv vid G75
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14092	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 har felaktig axeltyp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	Ett av följande programmeringsfel har uppstått: 1. Nyckelordet WAITP(x) "Vänta med blockväxlingen tills angiven positioneringsaxel har nått sin slutpunkt", har använts för en axel, som inte är en positioneringsaxel. 2. G74 "Referenspunktkörning från program" har programmerats för en spindel. (endast axeladresser är tillåtet). 3. Nyckelordet POS/POSA har använts för en spindel. (för spindelpositionering skall nyckelorden SPOS och SPOSA programmeras). 4. Om alarmet uppstår vid funktionen "Gängning med tapp utan utjämningschuck" (G331), är följande orsaker tänkbara: - Masterspindeln befinner sig inte i lägesreglerad drift. - Felaktig masterspindel - Masterspindel utan givare 5. Ett axelnamn har programmerats, som inte längre finns, t.ex. vid användning av axiella variabler som index. Eller NO_AXIS har programmerats som index. 6. Om 14092 finns som upplysning vid alarm 20140 rörelsesynkron aktion: Körs en kommandoaxel, är följande orsaker möjliga: - Axeln körs redan via NC-programmet. - För axeln är en överlagrad rörelse aktiv. - Axeln är aktiv som följeaxel i en koppling. - För axeln är en interpolatorisk kompensering, t.ex. temperaturkompensering, aktiv. 7. PRESETON/PRESETONS har programmerats för en okänd kanalaxel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Korrigera bearbetningsprogrammet enligt ovan angivet fel. - Programmera SPOS. - Med SETMS välj rätt masterspindel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14093	[Kanal %1:] Block %2 banintervall <= 0 vid polynominterpolering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid polynominterpolering POLY har under nyckelordet för polynomlängd PL=... ett negativt värde eller 0 programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck Cykel-stopp och välj med funktionsknappen KORR. BLOCK funktionen "Blockkorrektur". Blockpekaren ställer sig på blocket med felet som skall korrigeras. Korrigera värdeinmatningen under PL = ...
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14094	[Kanal %1:] Block %2 Polynomgrad större än 3 programmerad för polynominterpolering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Polynomgraden vid polynominterpolering fås från antalet programmerade koefficienter hos en axel. Största möjliga polynomgrad är 3, d.v.s. axeln följer funktionen: $f(p) = a_0 + a_1 p + a_2 p^2 + a_3 p^3$ Koefficienten a_0 är aktuell position vid start av interpoleringen och programmeras inte!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Reducera antalet koefficienter. Polynomblocket får maximalt ha 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 ... axelbeteckning, max. 8 banaxlar per block.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14095 [Kanal %1:] Block %2 för liten radie vid cirkelprogrammering

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid cirkelprogrammering har en för liten radie programmerats, d.v.s. programmerad radie är mindre än halva avståndet mellan start- och slutpunkt.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14096 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten typomvandling

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Under körning av programmet har genom en variabelvärdestillordning eller en aritmetisk operation data sammankopplats så, att de måste konverteras till en annan typ. Därmed skuldetet leda till att ett överskridande av värdesområdet.
 Värdesområden för de enskilda variabeltyperna:
 - REAL: Egenskap: Brutna tal med decimalpunkt, värdeområde: +/- (2,2*10e-308 ... 1,8*10e308)
 - INT: Egenskap: Heltal med förtecken, värdeområde: -2147483648 ... +2147483647
 - BOOL: Egenskap: Sanningsvärde FALSE, TRUE, värdeområde: 0,1
 - CHAR: Egenskap: 1 ASCII-tecken, värdeområde: 0 ... 255
 - STRING: Egenskap: Teckenföljd (max. längd beroende av variablerna), värdeområde: 0 ...255
 - AXIS: Egenskap: Axeladresser, värdeområde: Kanalaxelbeteckning
 - FRAME: Egenskap: Geometrisk angivelser, värdeområde: ---
 Översikt över typkonverteringar:
 - från REAL till: REAL: ja, INT: ja*, BOOL: ja1), CHAR: ja*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
 - från INT till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: om värde 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
 - från BOOL till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja, CHAR: ja, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
 - från CHAR till: REAL: ja, INT: ja, BOOL: ja1), CHAR: ja, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: -
 - från STRING till: REAL: -, INT: -, BOOL: ja2), CHAR: endast vid 1 tecken, STRING: ja, AXIS: -, FRAME: -
 - från AXIS till: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: ja, FRAME: -
 - från FRAME till: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: ja
 1) Värde <>0 motsvarar TRUE, värde ==0 motsvarar FALSE.
 2) Stränglängd 0 => FALSE, annars TRUE
 3) Om endast 1 tecken
 Från typ AXIS och FRAME och till typ AXIS och FRAME kan ingen omvandling genomföras.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra programdelen så att överskridning av värdesområde inte sker, t.ex. genom ändring av variabeldefinitionen.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14097	[Kanal %1:] Block %2 sträng kan inte omvandlas till typ AXIS
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Anropad funktion AXNAME - omvandling av överförda parametrar av typ STRING till ett axelnamn (returvärde) av typ AXIS - har inte hitta denna axelbeteckning i maskindata.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera överförda parametrar (axelnamn) i funktionen AXNAME, om en geometri-, kanal-, eller maskinaxel hos dessa namn har projekterats (konfigurerats) över maskindata: MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB MD20060 \$MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
	Välj överföringssträng enligt axelnamn, ändra ev. axelnamn i maskindata. (Om ändring av axelnamn skall ske i NC-programmet måste ändringen först aktiveras med "Power-On").
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14098	[Kanal %1:] Block %2 Konverteringsfel: Inget giltigt tal funnet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Stringen beskriver inget giltigt INT- resp. REAL-tal.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Handlar det om en inmatning, så finns möjligheten, att över den fördefinierade funktionen ISNUMBER (med samma parameter) kontrollera om strängen beskriver ett tal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
14099	[Kanal %1:] Block %2 för långt resultat vid strängkedja
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Resultatet av strängkedjan ger en sträng som är större än maximal stränglängd i "system-imposed" stränglängd.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa NC-programmet. Med funktionen STRLEN kan storleken på summasträngen avföras innan kedjan sammanställs.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
14101	[Kanal %1:] Block %2 ingen orienteringstransformation aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	En orientering har programmerats med eulervinklar eller med en vektor och ingen orienteringstransformation är aktiv, d.v.s. nyckelordet TRAORI(n) (n ... nummer på transformationsförband) saknas. Exempel på korrekt transformationsprogrammering: N100 ... TRAORI(1) N110 G01 X... Y... ORIWKS N120 A3... B3... C3... N130 A3... B3... C3... : N200 TRAFOOF
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Innan användning av transformationen måste numret på transformationsförbandet anges med nyckelordet TRAORI(n) (n mellan 1 och 4).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14102 [Kanal %1:] Block %2 Polynomgrad större än 5 programmerad för orienteringsvektorns vinkel

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid polynominterpolering för orienteringsvektorn har en polynomgrad > 5 programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14103 [Kanal %1:] Block %2 Fel %3 vid anropet av funktionen CORRTRAFO.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felnummer
-------------------	---

Förklaring:	Vid anrop av funktionen CORRTRAFO har ett fel uppstått. Felnumret specificerar orsaken till felet. Felnummer: 1: Det finns ingen transformation aktiv. 2: Den aktuella aktiva transformationen är ingen orienteringstransformation. 3: Den aktiva orienteringstransformationen har inte definierats med kinematiska kedjor. 10: Anropsparametern <code>_CORR_INDEX</code> är negativ. 11: Anropsparametern <code>_CORR_MODE</code> är negativ. 12: Ogiltig hänvisning till en delkedjas avsnitt (1:a-positionen hos <code>_CORR_INDEX</code>). Värdet får inte vara större än antalet orienteringsaxlar i delkedjan. 13: Ogiltig hänvisning till en delkedjas orienteringsaxel (1:a-positionen hos <code>_CORR_INDEX</code>). Värdet måste vara mindre än antalet orienteringsaxlar i delkedjan. 14: Ogiltig hänvisning till en delkedja (10:e-positionen hos <code>_CORR_INDEX</code>). Endast värdena 0 och 1 är tillåtna (hänvisning till del- resp. verktygskedja). Detta felnummer uppträder även när delkedjan, till vilken <code>_CORR_INDEX</code> hänvisar, inte existerar. 15: I avsnittet, till vilket det hänvisas med parameter <code>_CORR_INDEX</code>, finns inget korrekturlement definierat (<code>\$NT_CORR_ELEM_P</code> resp. <code>\$NT_CORR_ELEM_T</code>). 20: Ogiltig korrekturmode (1:a-position hos <code>_CORR_MODE</code>). Endast värdena 0, 1, 8 och 9 är tillåtna. 21: Ogiltig korrekturmode (10:e- och/eller 100:e-positionen hos <code>_CORR_MODE</code>). Vid läsning av en systemvariabel måste 100:e-positionen alltid vara noll. Vid läsning och skrivning av en axelriktning får endast entals-positionen vara skild från noll. 30: 100:e-positionen hos <code>_CORR_MODE</code> är ogiltig. Endast värdena 0 och 1 är tillåtna. 31: 1000:e-positionen hos <code>_CORR_MODE</code> är ogiltig. Endast värdena 0 och 1 är tillåtna. 40: Riktningsvektorn, vilken skall övertas som axelriktning, är nollvektorn. 41: Vid korrektur av en offsetvektor är avvikelserna utöver det aktuella värdet i minst en koordinat större än det genom driftdata 41610 <code>\$SN_CORR_TRAFO_LIN_MAX</code> angivna maximalvärdet. 42: Vid korrektur av en riktningsvektor är vinkelavvikelsen utöver den aktuella riktningen större än det genom driftdata 41611 <code>\$SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX</code> angivna maximalvärdet. 43: Försöket att beskriva en systemvariabel har avvisats på grund av felaktig skrivriktighet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra funktionsuppropet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14104	[Kanal %1:] Block %2 Aktiv transformation tillåter ingen vektorprogrammering och interpolation
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den aktiva orienteringstransformationen tillåter varken programmering av vektorer för verktygsorienteringen eller vektorinterpolationen (ORIVECT, ORICONxx, osv) för orienteringen. Orsaken för detta är, att den inställda transformationens kinematik inte har tillräckligt många frihetsgrader för att bilda en allmän orientering hos verktyget, trots att antalet orienteringsaxlar (rundaxlar) för detta är tillräckligt. Detta förekommer vid följande kinematik: Vridriktningen för minst 2 på varandra följande orienteringsaxlar är parallella (se MD24570 <code>\$MC_TRAFO5_AXIS1_x[0..2]</code>, MD24572 <code>\$MC_TRAFO5_AXIS2_x[0..2]</code> och MD24573 <code>\$MC_TRAFO5_AXIS3_x[0..2]</code> (vid 6-axliga kinematiker)).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet och/eller inställningen av maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

14106	[Kanal %1:] Block %2 Fel vid anropet av funktionen ORISOLH. Felkod %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid bearbetningen av funktionsanropet ORISOLH har ett fel uppstått. Felorsaken bestäms närmare genom en felkod: -2: Ingen giltig transformation (6-axlig orienteringstransformation) är aktiv. -3: Den första parametern hos funktionen ORISOLH (_CNTRL) är negativ. -4: Entalpositionen hos den första parametern hos funktionen ORISOLH (_CNTRL) är ogiltig. -5: Tiotalspositionen hos den första parametern hos funktionen ORISOLH (_CNTRL) är ogiltig. -6: Hundratalpositionen hos den första parametern hos funktionen ORISOLH (_CNTRL) är ogiltig. -7: Tusentalspositionen hos den första parametern hos funktionen ORISOLH (_CNTRL) är ogiltig. -10: Vid anropet av funktionen ORISOLH var inget verktyg aktivt. -11: Vid anropet av funktionen ORISOLH har ett fel uppstått (begärd orientering är inte inställbar).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14107	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltig position i \$NT_ROT_AX_POS[%3,%4].
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Trafoindex %4 = Axel-Index
Förklaring:	Positionen för den angivna manuella rundaxeln är ogiltig, d.v.s. den påverkar de i \$NT_ROT_AX_MIN / \$NT_ROT_AX_MAX angivna axelgränserna. Detta alarm kan uppträda när en transformation valts som använder denna axel. Vid manuella axlar med Hirth-tandning används transformationsinternt en position som genom avrundning till det i \$NT_ROT_AX_POS ingående värdet resulterar i nästa rasterposition. Alarmet kan dessutom även uppträda, när innehållet i \$NT_ROT_AX_POS visserligen ligger inom tillåtna gränser, men den internt använda, modifierade positionen påverkar denna gräns.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14108	[Kanal %1:] Block %2 Kinematisk transformation och verktygbärare aktiva samtidigt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Transformationen som definierats med kinematiska kedjor kan inte vara aktiv samtidigt med oienterbara verktygsbärare.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14109	[Kanal %1:] Block %2 Simultan linjär- och rundaxelrörelse vid statisk orienteringstransformation.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid en aktiv statisk orienteringstransformation är inte interpolationstypen CP (G-kod grupp 49) tillåtet om linjär- och rundaxlar måste interpolera samtidigt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet: Aktivera dynamisk orienteringstransformation. Ändra G-kod för grupp 49. Förflytta inte linjär- och rundaxlar samtidigt utan gör det successivt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14110	[Kanal %1:] Block %2 eulervinkel och en orienteringsvektors komponenter programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En orientering med eulervinkel och en orienteringsvektors komponent har programmerats samtidigt. Exempel: N50 TRAORI (1) N55 A2=10 B2=20 C3=50 ; Alarm, p.g.a. eulervinkel och orienteringsvektor
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera "sort-enhetligt", d.v.s. vid aktiv transformation skall endast eulervinkel eller endast orienteringsvektorer (riktningsvektorer) programmeras.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14111	[Kanal %1:] Block %2 eulervinkel, orienteringsvektor och transformations-axlar är programmerat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En orientering med eulervinkel och en orienteringsvektors komponent samt den genom orienteringen påverkade maskinaxeln har programmerats samtidigt. Exempel: N50 TRAORI (1) N55 A2=70 B2=10 C2=0 X50 ; Alarm, p.g.a. programmering av eulervinkel och axlar.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera "sortenhetligt", d.v.s. vid aktiv transformation skall endast eulervinklar eller endast orienteringsvektorer (riktningsvektorer) programmeras. Eller deaktivera transformationen (TRAFOOF) och ställ in verktygsorienteringen med hjälp av programmering av hjälpaxlar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14112	[Kanal %1:] Block %2 Programmerad orienteringssträcka är inte möjlig, fel nr. %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felnummer

Förklaring:	Vid 5-axlig transformation skapar de båda orienteringsaxlarna ett koordinatsystem ur längder och breddcirklar på en sfäryta. Därvid kan fallet förekomma, att den totala orienteringssfären inte kan uppnås med verktygsorienteringen. Detta är t.ex. fallet när vridningsriktningarna för de båda orienteringsaxlarna inte står vertikalt mot varandra. Det finns då i allmänhet upp till 2 polkalotter på orienteringssfären, vilkas orientering inte kan ställas in med maskinens existerande kinematik. Programmeras nu en orientering, som ligger utanför det möjliga området för orienteringssfären, ges detta alarm ut. En inte inställbar orientering kan endast anges genom vektorprogrammering (direkt programmering av vektorkomponenterna, Euler resp. RPY-vinkel, programmering med virtuella orienteringsaxlar), vid programmering av rundaxlarna däremot, kan ingen inte inställbar orientering komma tillstånd. Inte inställbara mellanorienteringar kan endast förekomma vid aktiv vektorinterpolation, vid rundaxelinterpolation kan detta däremot aldrig uppstå. Programmeras alltså rundaxlar och körs orienteringen med hjälp av rundaxelinterpolation, kan detta alarm aldrig uppstå. Med det extra utgivna felnumret är det möjligt att ytterligare särskilja speciella situationer: 1: Området för de inställbara orienteringarna är visserligen begränsad, men är inte inskränkt till ett plan. Detta är t.ex. fallet vid en "normal" nutatorkinematisk CA med en på 45 grader passande rundaxel. Det möjliga orienteringsområdet är då inskränkt till en halvsfär. 2: Det maximalt inställbara orienteringsområdet har krympts till ett plan. Dvs. orienteringen kan endast vridas i ett plan. Denna situation föranleds vanligen av en felaktig önskad konfiguration av orienteringsaxlarna. Detta är t.ex. fallet, om orienteringsaxlarna har angivits i en felaktig ordningsföljd. T.ex. vid en verktygskinematik har istället för CA axelordningsföljden AC fastlagts. Är då verktygets grundläge i Z-riktning kan orienteringen endast vridas i YZ-planet. Detta uppträder också, om vid en CA-verktygskinematik verktygets grundriktning är i X.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet och programmera en orientering, som är inställbar med maskinens kinematik. Alarmet kan också förorsakas av ett fel i orienteringsaxlarnas konfiguration hos transformationen. I detta fall måste konfigurationen ändras.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14115 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten definition av operatets yta

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	De programmerade ytnormalvektorena pekar i motsatt riktning vid blockstart och blockslut.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14116 [Kanal %1:] Block %2 absolutprogrammering av orientering vid aktiv ORIPATH/ORIPATHS

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Orienteringen har angivits absolut (t.ex. genom en riktningsvektor eller en vridningsvektor), fastän ORIPATH eller ORIPATHS är aktiv. Vid aktiv ORIPATH/ORIPATHS bestäms orienteringen av släppnings-, sido- och rotationsvinkel relativt till bantangent och ytnormalvektor.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14117	[Kanal %1:] Block %2 Ingen vinkel eller riktning programmerad för konan
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid konisk mantelinterpolering av orienteringen (ORICONCW och ORICONCC) måste antingen konans öppningsvinkel eller riktningsvektor programmeras. Annars är inte orienteringsändringen entydigt definierad.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14118	[Kanal %1:] Block %2 ingen slutorientering programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid konisk mantelinterpolering av orienteringen är en slutorientering programmerad. Därmed är inte orienteringsändringen entydigt definierad.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14119	[Kanal %1:] Block %2 ingen mellanorientering programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid konisk mantelinterpolering av orienteringen med ORICONIO måste bredvid slutorienteringen även en mellanorientering programmeras.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14120	[Kanal %1:] Block %2 Planbestämning för programmerad orientering är inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerade orienteringsvektorer (riktningsvektorer) i blockets start- och slutpunkt innesluter en vinkel av 180 grader. Därmed kan interpoleringsplanet inte bestämmas. Exempel: N50 TRAORI (1) N55 A3=0 B3=0 C3=1 N60 A3=0 B3=0 C3=-1; Vektorn i detta block är rakt motsatt den i föregående block.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet så att orienteringsvektorerna i ett block inte riktas i exakt motsatt riktning - t.ex. dela upp blocket i 2 delblock.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14121 [Kanal %1:] Block %2 ingen orientering definierad (avståndet blir noll)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: De programmerade koordinaterna för den 2:a rymdkurvan XH, YH, ZH definierar ingen verktygsorientering eftersom avståndet till TCP kurvan blir noll.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet så att avståndet till de båda kurvorna inte blir noll och därmed definierar en verktygsorientering.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14122 [Kanal %1:] Block %2 Vinkel och riktning för konan programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid konisk mantelinterpolering av orienteringen med ORICONCW och ORICC får antingen endast öppningsvinkeln eller konans riktning vara programmerad. Båda får inte programmeras samtidigt i ett block.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14123 [Kanal %1:] Block %2 Konans öppningsvinkel är för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid konisk mantelinterpolering måste den programmerade öppningsvinkel vara större än hälften av vinkeln mellan start- och slutorienteringen. Annars kan ingen kona definieras.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14124 [Kanal %1:] Block %2 Starttangens för orientering = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid konisk mantelinterpolering med tangentiell fortsättning (ORICONTO) måste orienteringens starttangens vara skild från 0.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14125	[Kanal %1:] Block %2 Programmerad vridning är inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den programmerade vridningen på verktygsorienteringen kan inte köras.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14126	[Kanal %1:] Block %2 ORIPATH lyftfaktor inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det med ORIPLF = r programmerade värdet ligger inte inom tillåtet område. Den relativa lyftfaktorn måste ligga i intervallet $0 \leq r < 1$.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14127	[Kanal %1:] Block %2 flera rotationer har programmerats
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Rotation (3:e frihetsgrader för orientering vid 6-axliga transformationer) har programmerats flera gånger. Rotationen bestäms entydigt genom en av följande uppgifter: - Uppgift om de rundaxelpositioner, som angivits i transformationen. - Uppgift om Euler- resp. RPY vinklar (A2, B2, C2) - Uppgift om de normala orienteringsvektorer (AN3, BN3, CN3) - Uppgift om rotationsvinklar THETA
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14128	[Kanal %1:] Block %2 absolutprogrammering av orientering av rotationen ORIOTC
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Orienteringsrotationen (3. Frigångsgrader för orientering vid 6-axlig transformation) har programmerats med aktiv G-kod ORIOTC. Detta är inte möjligt, då orienteringens vridning vid aktiv ORIOTC rätas ut relativt i förhållande till bantangenten. Vid ORIOTC är bara programmering av rotationsvinkeln THETA möjlig, vad gäller den cirkulärt roterande vektorn till bantangenten.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14129 [Kanal %1:] Block %2 Orienteringsaxlar och en orienteringsvektors komponenter programmerade

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Orienteringsvinkel och en orienteringsvektors komponenter har programmerats samtidigt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14130 [Kanal %1:] Block %2 för många initieringsvärden angivna

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid fälttillordning med SET har vid programkörning fler initieringsvärden angivits än det finns fältelement.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera antalet initieringsvärden.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14131 [Kanal %1:] Block %2 Orienteringsaxlar och släppnings-/sidovinkel programmerad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Orienteringsvinkel och en släppnings- eller sidovinkel har programmerats samtidigt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14132 [Kanal %1:] Block %2 Orienteringsaxlar felaktigt projekterade

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Möjliga orsaker: - Projektering av orienteringsaxlarna passar inte till maskinens kinematik. T.ex. även när lägesmätsystemet inte har satt för rundaxlar. - En axel som behövs som orienteringsaxel är för tillfället inte tillgänglig som banaxel.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa maskindata. Iordningställ behövliga orienteringsaxlar med hjälp av GET(..) resp. GETD(..).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14133	[Kanal %1:] Block %2 G-kod för orienteringsdefinition inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmering av en G-kod i 50:e G-kodgruppen är endast tillåtet när MD21102 \$MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE är satt till TRUE.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa maskindata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14134	[Kanal %1:] Block %2 G-kod för orienteringsinterpolering ej tillåten: Fel nr. %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felnummer
Förklaring:	Alarmet kan ha olika orsaker, som kan skiljas genom det angivna felnumret: Det finns följande värden för felnumret: 1: Programmering av en G-kod i 51:e G-kodsgruppen är endast tillåtet när MD21104 \$MC_ORI_IPO_WITH_G_CODE är satt till TRUE. 2: Ytterligare måste vid programmering av G-koden ORIANGLE ur den 51:a gruppen även MD21102 \$MC_ORI_DEF_WITH_G_CODE vara satt till TRUE. 3. Kombinationen av G-kod ORIANGLE ur den 51:a gruppen och ORIAXPOS ur den 50:e G-kods-gruppen är inte tillåten.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa maskindata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14136	[Kanal %1:] Block %2 Orienteringspolynom är inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmering av orienteringspolynom både för vinkeln (PO[PHI], PO[PHI]) och för koordinaterna hos ett verktygs referenspunkt (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) är inte tillåtet. Orienteringspolynom kan bara programmeras om en orienteringstransformation är aktiv och orienteringsändringen sker med interpolering av vektorn (ORIVECT, ORICONxxx, ORICURVE/ORICURINV), dvs. orienteringsändringen får inte ske med axelinterpolering (ORIAxes).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra NC-programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14137 **[Kanal %1:] Block %2 Polynom PO[PHI] och PO[PSI] är inte tillåtet**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Ett polynom för vinkeln PHI och PSI kan endast programmeras om orienteringsinterpoleringen sker i planet mellan start- och slutorientering (ORIVECT, ORIPLANE) eller sker på en kona (ORICONxxx). Om interpoleringstypen ORICURVE är aktiv kan inga polynom för vinkeln PHI och PSI programmeras.
Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Interpreterstopp
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Ändra NC-programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14138 **[Kanal %1:] Block %2 Polynom PO[XH], PO[YH] och PO[ZH] ej tillåtet**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Polynom för koordinater hos ett verktygs referenspunkt (PO[XH], PO[YH], PO[ZH]) kan bara programmeras om interpoleringstypen ORICURVE/ORICURINV är aktiv. Om ORIVECT, ORIPLANE, ORICONxxx är aktiv kan inga polynom för koordinaterna XH, YH och ZH programmeras.
Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Interpreterstopp
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Ändra NC-programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14139 **[Kanal %1:] Block %2 Polynom för vridningsvinkel PO[THT] är inte tillåtet**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Ett polynom för orienteringes vridningsvinkel (PO[THT]) kan bara programmeras om aktiv transformation stödjer det.
Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Interpreterstopp
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Ändra NC-programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14140 **[Kanal %1:] Block %2 Programmering av position ej tillåten utan transformation**
Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: En positionsinformation har programmerats till en axelposition utan att en transformation är aktiv.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa programmet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14144	[Kanal %1:] Block %2 PTP-rörelse ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Till en rörelse som inte är G0 eller G1 har G-koden PTP programmerats.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa programmet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14146	[Kanal %1:] Block %2 CP- eller PTP-rörelse utan transformation ej tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Utan att transformation är aktiv har det programmerats G-kod CP eller PTP till en rörelse.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa programmet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14147	[Kanal %1:] Block %2 Spline för orientering är inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om en orientering har programmerats och samtidigt BSPLINE är aktiv, måste interpoleringen av verktygsorienteringen interpoleras över en 2:a rymdkurva. Det innebär att för interpolering av orienteringen måste G-koden ORICURVE/ORICURINV vara aktiv.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14148	[Kanal %1:] Otillåtet referenssystem för kartesisk handkörning
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	I SD42650 \$SC_CART_JOG_MODE har ett värde som inte är tillåtet angivits för referenssystem vid kartesisk handkörning.
Reaktion:	Visning av alarm.

Åtgärd: Skriv in ett giltigt värde i SD42650 \$SC_CART_JOG_MODE.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14150 [Kanal %1:] Block %2 Verktygsbärarnummer otillåtet programmerad eller inte förenlig (MD)

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett verktygsbärarnummer som är negativt eller som är större än MD18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER har programmerats.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Kontakta auktoriserad personal / service. Programmera giltigt verktygshållarnummer resp. anpassa MD18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14151 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten vridning av verktygsbärare

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: En verktygsbärare som har en vridningsvinkel skiljd från noll har aktiverats, fastän den tillhörande axeln inte är definierad. En vridningsaxel är inte definierad om alla tre riktningsskomponenterna är noll.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Sätt vridningsvinkeln till noll resp. definiera tillhörande vridningsaxel.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14152 [Kanal %1:] Block %2 Verktygsbärare: Ogiltig orientering. Felkod: %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Felkod

Förklaring: Det har försökts att definiera en verktygsorientering med hjälp av aktiv frame, som inte kan nås med aktuell verktygsbärarkinematik. Detta fall kan alltid uppstå om verktygsbärarens båda vridningsaxlar inte står lodrätt på varandra eller om verktygsbäraren har färre än två vridningsaxlar.
 Eller om rundaxelpositioner måste ställas in, som lämnar tillhörande axelgräns. Med alarmet kommer en felkod som visar felorsaken tydligare:
 Felkoden har följande betydelse

- 1: 1:a rundaxel i första lösningen påverkar undre gränsen
- 2: 1:a rundaxel i första lösningen påverkar övre gränsen
- 10: 2:a rundaxel i första lösningen påverkar undre gränsen
- 20: 2:a rundaxel i första lösningen påverkar övre gränsen
- 100: 1:a rundaxel i andra lösningen påverkar undre gränsen
- 200: 1:a rundaxel i andra lösningen påverkar övre gränsen
- 1000: 2:a rundaxel i andra lösningen påverkar undre gränsen
- 2000: 2:a rundaxel i andra lösningen påverkar övre gränsen
- 3: Önskad orientering kan inte ställas in med vald axelkonfigurering

Av de felkoder som påvisar en påverkan på axelgränser, kan flera uppkomma samtidigt.
 Vid påverkan av en axelgräns försöker systemet, genom addition resp. subtraktion av en multipel av 360 grader, att hitta en giltig position inom tillåtna axelgränser, misslyckas detta är det inte möjligt att fastställa om övre eller undre axelgränsen påverkats.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet (TCOABS istället för TCOFR, aktivera annan frame. Ändra verktygsbärardata. Byt bearbetningsplan G17-G19) Kan alarmet inte raderas och ett ytterligare alarm 14710 uppkommer vid RESET, så måste maskindata 20126 \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE sättas lika med noll.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14153	[Kanal %1:] Block %2 Okänd verktygsbärartyp: %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Verktygsbärartyp.
Förklaring:	I \$TC_CARR23[] har en ogiltig verktygsbärartyp angivits. Tillåtet är endast: t, T, p, P, m, M.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra innehållet i verktygsbärardatana.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14154	[Kanal %1:] Block %2 Summan av finkorrektör i parameter %3 hos orienteringsbar verktygsbärare %4 är för stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Ogiltig parameter hos orienteringsbar verktygshållare. %4 = Nummer på orienteringsbar verktygshållare
Förklaring:	Maximalt tillåtet värde på finkorrektör hos en orienterbar verktygsbärare begränsas av MD20188 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN för linjära axlar och MD20190 \$MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT för roterande axlar. Alarmet kan endast uppstå när SD42974 \$SC_TOCARR_FINE_CORRECTION är skilt från noll.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ange giltig finkorrektör.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14155	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltig basframedefinition för verktygsbäraroffset
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om val av en verktygsbärare leder till en förändring i bordets offset, måste en giltig basframe definieras för att ta emot denna förskjutning. Se även maskindata 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet eller maskindata 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14156	[Kanal %1:] Fel vid inval av verktygsbärare vid reset
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Genom inställningarna i MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK krävs att en aktiv orienterbar verktygsbärare kvarstår över reset. För detta väljs den gamla orienterbara verktygsbäraren bort och blir vald igen, eventuellt med förändrade data. Om ett fel uppkommer under återvalet, visas detta alarm (som varning), och det försöks att välja in den orienterbara verktygsbäraren i grundställning. Om detta andra försök lyckas, fortsätter reset-cykeln utan ytterligare alarm. Alarmet uppkommer typiskt endast om den gamla orienterbara verktygsbäraren har valts med TCOFR, och dess axelriktningar har förändrats före reset, så att en inställning enligt tillhörande frame inte längre är möjlig. Om detta alarm utlöses av någon annan orsak så kommer även detta vid försök av val i grundställning att leda till ett alarm som visas i klartext.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14157	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten interpolationstyp vid MOVt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid MOVt måste linjär- eller splineinterpolering (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) vara aktiv.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14158	[Kanal %1:] Resetfel verktygsbärarval vid transformation med kinematiska kedjor
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Inställningarna av maskindatana \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE och \$MC_TRAFO_RESET_NAME kräver, att vid RESET resp. vid programslut såväl en orienterbar verktygsbärare som även en med kinematiska kedjor definierad transformation aktiveras. Denna kombination är otillåten. I detta fall ignoreras innehållet i maskindatat \$MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE, dvs. ingen orienterbar verktygsbärare aktiveras. Denna situation visas tillsammans med alarm 14156. Programstart förhindras dock inte.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera de båda nämnda maskindatana.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14159	[Kanal %1:] Block %2 Fler än 2 vinklar programmerade med ROTS resp. AROTS
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Med språkinstruktionerna ROTS resp. AROTS beskrivs främmande vridningar med hjälp av rymdvinklar. Därvid får maximalt 2 vinklar programmeras.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14160	[Kanal %1:] Block %2 Val av verktygslängd utan angivelse av geometriaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om variant C är aktiverad genom MD20380 \$MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 (verktygslängd verkar i programmerad axel) vid verktygslängdkorrektur med H-ord och G43/G44 i mode ISO_2, måste alltid minst en geometriaxel också anges.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra MD20380 \$MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 eller bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14162	[Kanal %1:] Block %2 Fel %3 Vid aktivering av funktion CUTMOD resp. CUTMODK
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod
Förklaring:	Vid aktivering av funktionen CUTMOD resp. CUTMODK har ett fel uppstått. Felets art bestäms närmare genom felkodens nummer: För fel med felkoder mindre än 100 kan med hjälp av MD20125 \$MC_CUTMOD_ERR fastställas, om feltillståndet skall leda till utgivandet av ett alarm och om alarmet bara visas eller även utlöset ett programstopp. Fel med felkoder större än eller lika med 100 leder alltid till ett programstopp. Fekod: 1 För det aktiva verktyget har ingen giltig skärriktning definierats. 2 Skärvinklarna (frivinkeln och hållarvinkeln) hos det aktiva verktyget är båda noll. 3 Frivinkeln hos det aktiva verktyget har ett otillåtet värde (mindre än 0 grader eller större än 180 grader). 4 Hållarvinkeln hos det aktiva verktyget har ett otillåtet värde (mindre än 0 grader eller större än 90 grader). 5 Plattvinkeln hos det aktiva verktyget har ett otillåtet värde (mindre än 0 grader eller större än 90 grader). 6 Kombinationen skärläge - hållarvinkel hos det aktiva verktyget är otillåtet (vid skärlägena 1 till 4 måste hållarvinkeln vara mindre än eller lika med 90 grader, vid skärlägena 5 till 8 måste den vara större än eller lika med 90 grader). 7 Skärplattan ligger inte i bearbetningsplanet, och vinkeln GAMMA mellan skärplattan och bearbetningsplanet överskrider den med driftdata SD42998 \$SC_CUTMOD_PLANE_TOL angivna övre gränsen. 8 Skärplattan ligger inte i bearbetningsplanet. Vinkeln ALPHAs belopp är större än 1 grad. Vinkeln ALPHA är vridvinkeln runt koordinataxeln, för vilken såväl vinkeln BETAs vridaxel, som även vinkeln GAMMAs vridaxel står lodrätt (vid G18 X-axeln). 100 Rotationsmatrisen, vilken skall användas för beräkningen av skärlägesmodifikationen, beskriver ingen ren vridning, d.v.s. den innehåller speglingar, skaleringar eller skärningar. 101 Vid aktiveringen av CUTMODK är ingen giltig orienteringstransformation aktiv. Det måste vara en med kinematiska kedjor definierad 5- eller 6-axlig transformation aktiv. 102 Språkkommandot "CUTMODK" har anropats med en ogiltig parameter. Endast parametrarna "NEW", "CLEAR", "ON" och "OFF" är tillåtna.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera verktygsdata för det aktiva verktyget resp. ändra detaljprogrammet. Alternativt vid alla fel med felnummer mindre än 100 undertryck alarmet med hjälp av MD20125 \$MC_CUTMOD_ERR.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14165	[Kanal %1:] Block %2 valt ISO H/D-Nummer %3 passar inte till verktyg %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = ISO H/D-nummer %4 = Verktygsnummer
Förklaring:	Om ett H- eller D-nummer programmeras i ISO_2- eller ISO_3-mode, måste detta finnas i aktivt verktyg. Det aktiva verktyget kan även vara det senast inväxlade verktyget i masterspindel eller masterverktygshållaren. Om H- eller D-numret inte finns hos detta verktyg så kommer detta alarm.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Sätt ISO H/D-nummer rätt.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14166	[Kanal %1:] Block %2 fel %3 vid programmering av en verktygslängdoffset med TOFF/TOFFL
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod
Förklaring:	Vid programmering av en verktygslängdoffset med TOFF resp. med TOFFL uppstod ett fel. Arten av fel bestäms närmare genom felkodens nummer: Felkod 1 Minst en verktygslängdoffsetskomponent har i ett block programmerats dubbelt (med TOFF). 2 Minst en verktygslängdoffsetskomponent har i ett block programmerats dubbelt (med TOFFL). 3 I ett block har samtidigt verktygslängdoffsetskomponenter med TOFF och med TOFFL programmerats. 4 Vid VTL-offsetprogrammering med TOFF måste tvingande ett index anges, formen TOFF=.... är inte tillåtet. 5 Vid programmering av TOFFL har ett otillåtet index angivits (tillåtna värden 1..3). 6 Vid programmering av TOFF har som index angivits en otillåten axel. Endast geometriaxlar är tillåtet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera felaktigt programblock.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14170	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten interpoleringstyp vid verktygslängdkorrektör
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om man aktiverar en verktygskorrektör (G43 / G44) i språkmode ISO_M måste linjär interpoleringstyp vara aktiverad.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14180	[Kanal %1:] Block %2 H-nummer %3 är inte definierat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = H-nummer i ISO-mode
Förklaring:	Angivet H-nummer är inte tillordnat något verktyg (ISO_M)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14181	[Kanal %1:] Block %2 ISO-verktygskorrektör %3 finns inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Korrektörsnummer
Förklaring:	Endast relevant i ISO2- resp. ISO3-mode: Vid val av verktygskorrektör med H eller D: I ISO2 och ISO3-mode är endast verktygskorrektörerna 1 - 98 tillåtna. Undantag: Med H99 i ISO2-mode resp. med korrektörsdelen vid verktygsval i ISO3-mod kan även strukturerat skär D1 användas för det aktiva verktyget. Vid beskrivning av verktygskorrektör med G10: I ISO2- och ISO3-mode är endast verktygskorrektörer 1 - 98 tillåtna. Verktygskorrektör H99 är endast skrivbar i Siemens programmermod (G290) med \$TC_DPx[y,z]=.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-blocket och välj tillåtet verktygskorrektör i området 1 till 98.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14182	[Kanal %1:] Block %2 olika värden under H- och D-adresser
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Endast relevant i ISO2-mode: Med H och D programmeras verktygslängd och verktygsradie. Programmeringen leder till motstridiga korrektörsnummer i det kopplade korrektörsminnet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-blocket. Programmera endast H eller D eller programmera samma värde under H- och D-adressen. Sätt MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 6 =1. Det är sedan möjligt med olika värde under H- och D-adresser.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14183	[Kanal %1:] Block %2 Efter Siemenskorrektur måste H- och D-adresser programmeras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Är endast relevant i ISO2-mode: En verktygskorrektör i Siemens-mode med D>1 är aktiv och ett ISO2-kommando G43, G44, G49 har använts. Därför måste även en ISO-korrektör väljas med H0 - H99 resp. D0 - D98. Alarmer matas ut när MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 6 = 1: När Siemens korrektörsminne väljs med H99 resp. ett skär väljs i Siemens-mode, måste vid nästa val av ISO-korrektörsminne såväl verktygslängd- som även verktygsradiekorrektören väljas på nytt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-blocket. Programmera H- och/eller D-adress i blocket. Om MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 6 = 0, måste endast H- eller D-adress programmeras.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14184	[Kanal %1:] Block %2 G44 vid verktygskorrektör H99 inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Endast relevant i ISO2-mode: Med H99 väljs det strukturerade D-numret D1 för det aktiva verktyget. Detta korrektörsvärdet kan inte inräknas negativt med G44.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14185	[Kanal %1:] Block %2 D- nummer %3 är inte definierat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = D-nummer i ISO-mode
Förklaring:	Angivet D-nummer är inte tillordnat något verktyg (språkmode ISO_M)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14186	[Kanal %1:] Block %2 ISO2-mode och ToolCarrier resp. verktygsadapter aktiva samtidigt. (Beteckning %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Märke
Förklaring:	Endast relevant i ISO2-mode: Det har försökts att samtidigt aktivera en ISO2-korrektör och ToolCarrier resp. verktygsadapter. Beteckning 1: ISO2-korrektör är aktiv (aktiverad i ISO2-mode) och det har försökts i Siemens-mode att ytterligare aktivera en ToolCarrier. Beteckning 2: Det har i Siemens-mode aktiverats en ToolCarrier och det aktiveras nu i ISO2-mode en verktygskorrektör. Beteckning 3: Det är i Siemens-mode ett verktyg i adapter aktivt och det aktiveras nu i ISO2-mode en verktygskorrektör.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-blocket: Vid beteckning 1: Innan aktiveringen av ToolCarrier välj en Siemens-korrektör. Vid beteckning 2: Innan val av en VTL-korrektör i ISO2-mode deaktivera ToolCarrier. Vid beteckning 3: Innan val av en VTL-korrektör i ISO2-mode växla in verktyg (T=0) eller aktivera verktyg utan adapter.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.
14196	[Kanal %1:] Block %2 Fel %3 vid interpretning av innehållet i \$SC_CUTDIRMOD
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felnummer
Förklaring:	Vid interpretning av de i SD42984 \$SC_CUTDIRMOD befintliga strängarna har ett fel uppstått. Detta driftdata läses alltid vid val av nytt skär. Felnumret anger felorsaken: 1: Strängen innehåller endast mellanslag eller ett förtecken 2: Okänt framenamn efter \$P_ 3: Inget kolon efter 1:a giltiga framenamnet 4: Minnesproblem vid internt skapande av en frame 5: Ogiltigt frameindex 6: Ytterligare tecken efter fullständig sträng har upptäckts 7: 2:a framenamnet saknas efter kolon 8: Otillåten framevridning (ytnormaler är vridna 90 grader eller mer mot varandra) 9: Ogiltig framekedja (1:a framen måste ligga före 2:a framen i framekedjan) 10: Ogiltigt axelnamn 11: Axel är ingen rundaxel 12: Ogiltig sträng, som inte kan tillordnas någon av feltyperna 1 till 11 20: Ogiltig vinkelangivelse (talvärde) 30: Ogiltig vridningsvinkel (ingen heltalsmultipel av 90 grader)
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Skriv in giltig sträng i SD42984 \$SC_CUTDIRMOD.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14197 [Kanal %1:] Block %2 D-nummer och H-nummer programmerade samtidigt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: D-ord och H-ord är programmerade samtidigt.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14198 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten ändring av verktygsriktning vid verktygsoffset

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Om en offset är aktiv i verktygsriktningen, får inget block växlas in där tillordningen av offsetaxel till kanalaxel ändras (planväxling, verktygsväxling fräsvverktyg <=> svarvverktyg, geometriaxelbyte).

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: - Ändra bearbetningsprogrammet.
- Reducera offseten i verktygsriktning till 0.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14199 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten planväxling vid verktyg med diameterkomponent

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Har ett verktyg en förslitings- eller längdkomponent, som tolkas av planaxeln som diametervärde (Bit 0 och/eller Bit 1 i MD20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK är satt) och dessutom är bit 2 i detta MD satt. Då får detta verktyg endast användas i det i verktygsvalet aktiva planet. En planväxling leder till alarm.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Lokal alarmreaktion.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.
Återställ Bit 2 i MD20360 \$MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14200 [Kanal %1:] Block %2 negativ polradie

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Vid bestämning av slutpunkten för ett rörelseblock med G00, G01, G02 eller G03 i polära koordinater, är den under nyckelordet RP=... angivna polradien negativ. Begreppsdefinition: - Bestämning av blockets slutpunkt med polvinkel och polradie, relativt till aktuell pol (rörelsevillkor: G00/G01/G02/G03). - Ny bestämning av polen med polvinkel och polradie, relativt till den med G-funktion valda referenspunkten. G110 ... sista programmerade punkten i planet, G111 ... nollpunkt i aktuellt koordinatsystem (WKS), G112 ... sista polen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet - endast positiva, absoluta värden, som anger avstånd mellan aktuell pol och blockets slutpunkt, är tillåtna för inmatning av polradie. (riktningen bestäms med polvinkeln AP=...).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14210	[Kanal %1:] Block %2 För stor polärvinkel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid bestämning av slutpunkten för ett rörelseblock med G00, G01, G02 eller G03 i polära koordinater, har polvinkelns värdeområde överskridits, som programmeras med AP=.... Den omfattar området från -360 till +360 grader med en upplösning på 0,001 grader. Begreppsdefinition: - Bestämning av blockets slutpunkt med polvinkel och polradie, relativt till aktuell pol (rörelsevillkor: G00/G01/G02/G03). - Ny bestämning av polen med polvinkel och polradie, relativt till den med G-funktion valda referenspunkten. G110 ... sista programmerade punkten i planet, G111 ... nollpunkt i aktuellt operatorkoordinatsystem (WKS), G112 ... sista polen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet - tillåtet inmatningsområde för polvinkeln ligger mellan -360 grader och +360 grader med en upplösning på 0,001 grader.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14250	[Kanal %1:] Block %2 negativ polradie
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid ny bestämning av pol med G110, G111 eller G112 i polära koordinater, är den under nyckelordet RP=... angivna polradien negativ. Endast positiva, absoluta värden är tillåtna. Begreppsdefinition: - Bestämning av blockets slutpunkt med polvinkel och polradie, relativt till aktuell pol (rörelsevillkor: G00/G01/G02/G03). - Ny bestämning av pol med polvinkel och polradie, relativt till den med G-funktion valda referenspunkten. G110 ... sista programmerade punkten i planet, G111 ... nollpunkt i aktuellt koordinatsystem (WKS), G112 ... sista polen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet - endast positiva, absoluta värden, som anger avstånd mellan referenspunkt och ny pol är tillåtna. (riktningen bestäms med polvinkeln AP=...).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14260	[Kanal %1:] Block %2 För stor polärvinkel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Vid ny bestämning av pol med G110, G111 eller G112 i polära koordinater, har polvinkelns värdesområde som programmeras med nyckelordet AP=... överskridits. Den har området -360 till +360 grader med en upplösning på 0,001 grader. Begreppsdefinition: - Bestämning av blockets slutpunkt med polvinkel och polradie, relativt till aktuell pol (rörelsevillkor: G00/G01/G02/G03). - Ny bestämning av pol med polvinkel och polradie, relativt till den med G-funktion valda referenspunkten. G110 ... sista programmerade punkten i planet G111 ... nollpunkt i aktuellt kordinatsystem (WKS), G112 ... sista polen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet - tillåtet inmatningsområde för polvinkeln ligger mellan -360 grader och +360 grader med en upplösning på 0,001 grader.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14270	[Kanal %1:] Block %2 pol felaktigt programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid bestämning av pol har en axel som inte tillhör valt bearbetningsplan programmerats. Programmeringen av polära koordinater refererar alltid till det med G17 till G19 bestämda planet. Detta gäller även för ny bestämning av en pol med G110, G111 eller G112.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet - endast de båda geometriaxlarna som utgör aktuellt bearbetningsplan får programmeras.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14280	[Kanal %1:] Block %2 polärkoordinater felaktigt programmerade
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Slutpunkten i visat block har programmerats med såväl polarkoordinatsystem (med AP=..., RP=...) som med kartesiskt koordinatsystem (axeladresser X, Y,...).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-program - axelrörelse får endast anges i ett koordinatsystem.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14290	[Kanal %1:] Block %2 Polynomgrad större än 5 programmerad för polynominterpolering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid polynominterpolering har en polynomgrad > 5 programmerats. Det kan endast programmeras polynomer av maximalt 5:e graden.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14300 [Kanal %1:] Block %2 Felaktigt aktiverad handrattsöverlagring

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Handrattsöverlagringen har anropats felaktigt:

- 1. vid positioneringsaxlar:
 - handrattsöverlagringen programmerad för delningsaxel,
 - ingen position programmerad,
 - FA och FDA programmerat för samma axel i blocket.
- 2. vid banaxlar:
 - ingen position programmerad,
 - G60 inte aktiv
 - 1. G-grupp felaktig (endast G01 till CIP).

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14320 [Kanal %3:] Axel %4: Handratt %1 använd dubbelt (%2).

Parameter: %1 = Handrattsnummer
%2 = Användning
%3 = Kanal
%4 = Axel

Förklaring: Upplysningsalarm om att den identifierade handratten används dubbelt.
Den andra parametern ger förklaringen:

- 1: Block där axiell handrattsöverlagring för denna axel inte kan utföras eftersom handratten för denna axel har utfört en DRF-rörelse
- 2: Block där hastighetsöverlagring av banan inte kan utföras eftersom handratten för denna axelbanan har utfört en DRF-rörelse
- 3: Block där konturhandratt inte kan utföras eftersom handratten för denna axelbanan har utfört en DRF-rörelse
- 4: PLC-axel med axiell handrattsöverlagring kan inte starta direkt eftersom handratten för denna axel har utfört en DRF-rörelse
- 5: Axeln är en pendelaxel med axiell handrattsöverlagring, pendelrörelsen kan inte starta direkt eftersom handratten för denna axel har utfört en DRF-rörelse
- 6: DRF-rörelsen för denna axel kan inte utföras eftersom en axiell handrattsöverlagring för denna axel är aktiv för handratten
- 7: DRF-rörelsen för denna axel kan inte utföras eftersom en hastighetsöverlagring för banan är aktiv med handratten och axeln hör till banan
- 8: DRF-rörelsen för denna axel kan inte utföras eftersom en konturhandratt är aktiv med denna handratt och axeln hör till banan
- 9: DRF-rörelsen för denna axel kan inte utföras eftersom axeln är en PLC-axel med handrattsöverlagring och denna handratt är aktiv
- 10: DRF-rörelsen för denna axel kan inte utföras eftersom axeln är en pendelaxel med handrattsöverlagring och denna handratt är aktiv.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Använd bara handratten för ett ändamål åt gången.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

14400	[Kanal %1:] Block %2 verktygsradiekompensering aktiv vid transformationsväxling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Växling av transformation är inte tillåtet med aktiv verktygsradiekompensering.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tag bort verktygsradiekompensering i NC-programmet med G40 (i ett block med G00 eller G01) innan transformationsväxling.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14401	[Kanal %1:] Block %2 Transformation saknas. Fel %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den önskade transformationen är inte tillgänglig. Felorsaken belyses närmare genom felkoden. 1: Det finns inga transformationer tillgängliga. 2: Det finns inga transformationer av typen "Sned axel" tillgängliga. 3: Det finns inga orienteringstransformationer tillgängliga. 4: Det finns inga Transmit-transformationer tillgängliga. 5: Det finns inga Tracyl-transformationer tillgängliga. 6: Det finns inga kedjade transformationer tillgängliga. 22: De önskade transformationerna av typen "Sned axel" har inte hittats. 23: De önskade orienteringstransformationerna har inte hittats. 24: De önskade Transmit-transformationerna har inte hittats. 25: De önskade Tracyl-transformationerna har inte hittats. 26: De önskade kedjade transformationerna har inte hittats. 40: Ett försök har gjorts, att aktivera en med kinematiska kedjor definierad transformation. Det finns dock inga dylika tranformationer frigivna (MD18866 \$MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS är noll). 41: Vid transformationsanropet TRAFOON har inget transformationsnamn (första anropsparameter) angivits. 42: Ett försök har gjorts, att aktivera en med kinematiska kedjor definierad transformation. Det har dock inte hittats någon transformation med det angivna namnet. 43: Ett försök har gjorts, att aktivera en med kinematiska kedjor definierad transformation, vilkens namn sedan den senaste aktiveringen har ändrats. Förändrade transformationsdata blir verksamma först efter NEWCONF resp. efter RESET.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Felkoderna 1 till 6 visar på, att den i styrningen erforderliga mjukvaran inte finns. Transformationen kan inte heller aktiveras genom sättning av maskin- eller optionsdata. För övriga felkoder: Ändra detaljprogrammet, programmera bara definierade transformationer. vid behov kontrollera MD24... \$MC_TRAFO_TYPE_... (tillordnar transformationen till detaljprogramanvisningen).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
14402	[Kanal %1:] Block %2 spline aktiv vid växling av transformation
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Växling av transformation är inte tillåtet vid körning av splinekurva. En följd av splineblock måste avslutas.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14403	[Kanal %1:] Block %2 fördekoderingen är inte längre säkert synkroniserad med huvudbearbetningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Positioneringsförlopp kan inte förberäknas tillförlitligt. Därmed är även positionen i MKS inte exakt bestämd. Det kan bero på att en växling av flertydigheter i transformationen pågår i huvudbearbetningen, något som inte kunde förutses i fördekoderingen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Synkronisera fördekodering och huvudbearbetning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
14404	[Kanal %1:] Block %2 Otillåten parametrering av transformationen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Fel vid val av transformation. Följande felorsaker kan principiellt finnas: - En av axlarna som körs av transformationen är inte frigiven: - är upptagen av annan kanal (-> frige) - är i spindel drift (-> frige med SPOS) - är i POSA-drift (-> frige med WAITP) - är konkurrerande Pos-axel (-> frige med WAITP) - Parametreringen över maskindata är felaktig - Axel- resp. geometriaxeltillordningen till transformationen är felaktig, - Felaktiga maskindata (-> ändra maskindata, varmstart) Observera: Icke frigivna axlar meddelas i detta fall inte via alarm 14404, utan via alarm 14092 resp. alarm 1011. Det kan finnas transformationsberoende felorsaker vid: TRAORI: - TRANSMIT: - Aktuell maskinaxelposition är inte lämpad för val (t.ex. val i pol) (-> ändra positionen något) - Parametreringen över maskindata är felaktig. - Särskilda förutsättningar vid maskinaxel är inte uppfyllda (t.ex. rundaxel är ingen modulaxel) (-> ändra maskindata, varmstart) TRACYL: - Programmerad parameter vid val av transformationen är inte tillåten. TRAANG: - Programmerad parameter vid val av transformationen är inte tillåten. - Parametreringen över maskindata är felaktig. - Felaktig parameter (t.ex. TRAANG: ogynnsamt vinkelvärde) (-> ändra maskindata, varmstart) Persistent transformation: - Maskindata för den persistent transformationen är felaktig. (-> ta hänsyn till avhängighet, ändra maskindata, varmstart) Bara vid aktiv kompilerscykel "OEM-transformation". De vid transformationen delaktiga axlarna måste köras till sina referenser!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra bearbetningsprogrammet resp. ändra maskindata.
Bara vid aktiv kompileringcykel "OEM-transformation":
Innan transformationen väljs, måste de vid transformationen delaktiga axlarna köras till sina referenser.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14410 [Kanal %1:] Block %2 spline aktiv vid geometriaxelomkoppling

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Växling av tillordning av geometriaxlar till kanalaxlar är inte tillåtet i ett splineförlopp.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14411 [Kanal %1:] Block %2 verktygsradiekompensering aktiv vid geometriaxelomkoppling

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Växling av tillordning av geometriaxlar till kanalaxlar är inte tillåtet vid aktiv verktygsradiekompensering.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14412 [Kanal %1:] Block %2 transformation aktiv vid geometriaxelomkoppling

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Växling av tillordning av geometriaxlar till kanalaxlar är inte tillåtet vid aktiv transformation.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14413 [Kanal %1:] Block %2 verktygsfinkorrektur: Omkoppling geometriaxel/kanalaxel är inte tillåtet.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Växling av tillordning av geometriaxlar till kanalaxlar är inte tillåtet vid aktiv verktygsradiekompensering.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14414	[Kanal %1:] Block %2 funktion GEOAX: Felaktigt anrop
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Felaktig parametring vid anrop av GEOAX(...). Möjliga orsaker är: - Ojämnt antal parametrar. - Fler än 6 parametrar har angivits. - Ett geometriaxelnummer som är mindre än 0 eller större än 3 har programmerats. - Ett geometriaxelnummer har programmerats flera gånger. - En axelbeteckning har programmerats flera gånger. - Det har försökts att tillordna en kanalaxel till en geometriaxel, som har samma namn som en kanalaxel. - Det har försökts att tillordna en kanalaxel till en geometriaxel, som inte har någon IPO-funktionalitet (se MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 8). - Det har försökts att ta bort en geometriaxel ur ett geometriaxelförband, som har samma namn som en kanalaxel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet eller korrekturblock.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14415	[Kanal %1:] Block %2 Tangentialstyrning: Växling geometri-/kanalaxel inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Växling av tillordningen av geometriaxlar till kanalaxlar är inte tillåtet vid aktiv tangentialstyrning.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet, radera aktiv tangentialstyrning med TANGDEL
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14420	[Kanal %1:] Block %2 Delningsaxel %3 otillåten frame
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel
Förklaring:	Axeln skall köras som delningsaxel, en frame är dock aktiv. Detta är dock förbjudet med MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra NC-programmet. Ändra MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14430	[Kanal %1:] Block %2 Tangentialaxel %3 får inte köras som POS-axel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	En tangentiellt återförd axel kan inte köras som positionerande axel

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet, radera aktiv tangentialstyrning med TANGDEL

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14432 [Kanal %1:] Block%2 Övergångslängd för tangentialaxel %3 är för liten.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn

Förklaring: För en tangentialaxel som kopplas i preparationen, måste en övergångslängd anges vid aktivering av tangentialstyrningen med TANGON(). Annars kan eventuellt uppkomna oroligheter i tangentialaxeln inte glättas. Denna övergångslängd måste vara större än 1 inkrement.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14434 [Kanal %1:] Block %2 Relativ lyftsträcka för tangentialaxel %3 är ogiltig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn

Förklaring: Den vid TLIFT programmerade faktorn r för den relativa lyftsträckan måste ligga i området $0 \leq r < 1$.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14500 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten DEF- eller PROC-instruktion i NC-programmet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: NC-program med högnivåspråk är uppdelat i först en definitionsdel och sedan i en programdel. Övergången mellan delarna är inte utmärkt - efter 1:a programinstruktionen får inga definitioner ske.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Skriv definitions- och PROC-instruktioner i början av programmet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14510 [Kanal %1:] Block %2 PROC-instruktion saknas vid subprogramanrop

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid anrop av subprogram med parameteröverföring ("call-by-value" eller "call-by-reference") måste det anropade subprogrammet börja med en PROC-instruktion.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Definiera subprogram enligt den använda typen. 1. Traditionell subprogramuppbyggnad (utan parameteröverföring): % SPF 123456 : M17 2. Subprogramanrop med nyckelord och subprogramnamn (utan parameteröverföring): PROC UPPNAME : M17 ENDPROC 3. Subprogramanrop med nyckelord och subprogramnamn (med parameteröverföring "call-by-value"): PROC UPPNAME (VARNAME1, VARNAME2, ...) : M17 ENDPROC 4. Subprogramanrop med nyckelord och subprogramnamn (med parameteröverföring "call-by-reference"): PROC UPPNAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...) : M17 ENDPROC
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14520	[Kanal %1:] Block %2 otillåten PROC-instruktion i datadefinitionsdel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	PROC-instruktionen får bara stå i början av ett subprogram.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14530	[Kanal %1:] Block %2 EXTERN- och PROC-instruktionen stämmer inte överens
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Subprogram med parameteröverföring måste vara känt före dess anrop i programmet. Finns redan programmen (t.ex. fasta cykler), fastställer styrningen gränssnittet för anrop vid uppstart av systemet. I annat fall skall EXTERN-instruktion programmeras i det anropande programmet. Exempel: N123 EXTERN UPPNAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...) Variabeltypen måste ovillkorligen överensstämma med eller vara kompatibel med den i definitionen (PROC- instruktionen) fastställda typen; namnet kan låta annorlunda.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera och korrigera variabeltyperna hos EXTERN- och PROC-instruktion mot varandra så att de stämmer överens.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14540 [Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Minsta gränsvinkeln har programmerats mer än 1 gång (skär D%3)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Skärnummer, Label

Förklaring: Gränsvinkeln på ett konturverktyg får bara vara skilt från 0 hos ett deltagande skär

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Lokal alarmreaktion.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra verktygsdefinitionen.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14541 [Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Minsta gränsvinkeln har programmerats mer än 1 gång (skär D%3)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Skärnummer, Label

Förklaring: Gränsvinkeln på ett konturverktyg får bara vara skilt från 0 hos ett deltagande skär

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Lokal alarmreaktion.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra verktygsdefinitionen.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14542 [Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Minsta gränsvinkeln har inte programmerats

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid definition av ett konturverktyg får antingen ingen gränsvinkel anges, eller så måste såväl den minimala som den maximala gränsvinkeln programmeras exakt en gång.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Lokal alarmreaktion.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid blockslut vid alarm.

Åtgärd: Ändra verktygsdefinitionen.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14543 [Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Maximal gränsvinkeln har inte programmerats

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Vid definition av ett konturverktyg får antingen ingen gränsvinkel anges, eller så måste såväl den minimala som den maximala gränsvinkeln programmeras exakt en gång.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra verktygsdefinitionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14544	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Skär D%3 ligger inte mellan de båda gränsskären
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skärnummer, Label
Förklaring:	Vid definition av ett formverktyg med begränsningar måste vid rotation moturs, alla skär ligga mellan skäret med minimalt och skäret med maximalt gränsvärde.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra verktygsdefinitionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14545	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Skär D%3 omsluter fullständigt skär D%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skärnummer, Label %4 = Skärnummer, Label
Förklaring:	Vid definition av ett konturverktyg läggs tangenter till de på varandra följande cirkelformade skären. Det är inte möjligt, om ett skär omsluts av ett annat.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra verktygsdefinitionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14546	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Skär D%3 definierar ett konkavt hörn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skärnummer, Label
Förklaring:	Konturverktygets kontur måste vara konvex överallt, d.v.s. det får inte finnas några hörn som går "inåt".

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra verktygsdefinitionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14547	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Feklaktig checksumma eller checksumma saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Hos satt MD20372 \$MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM har ingen skär hittats, som har verktygslängskomponenter och verktygsradie som är samma som den negativa summan av föregående skär.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera verktygsdefinitionen. Det måste existera ett skär vars verktygslängdkomponenter och verktygsradie är lika med den negativa summan av föregående skär. Då tas det ingen hänsyn till verktygslängdkomponenterna hos det första skäret. Vid jämförelse av komponenterna jämförs alltid summan av grund- och förslitningsvärde med varandra och inte delkomponenterna för sig.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14548	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Negativ radie hos skär D%3 inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skärnummer, Label
Förklaring:	Hos konturverktyg är inga negativa radier tillåtna, d.v.s. summan av grundradie och förslitningsvärde måste vara minst 0
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera verktygsdefinitionen. Ändra skärradien.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14549	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Otillåten programmering, kod nr. %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod

Förklaring:	Vid aktiv verktygsradiekompensering för konturverktyg har en otillåten programmering hittats. Felorsaken kan bestämmas närmare med felkoden. 1: I G-Code grupp 17 är KONT aktiv vid aktivering 2: I G-Code grupp 17 är KONT aktiv vid deaktivering 9: I G-Code grupp 40 är inte CUTCONOF aktiv 10: Programmering av G41 / G42 är inte tillåtet om verktygsradiekompensering redan är aktiv 20: Cirkel med mer än ett varv är inte tillåtet 21: Ellips (Cirkeln ligger inte i korrekturplanet) 23: Evolvent ej tillåten 24: Flera polynom i ett block är inte tillåtet. Sådana block kan t.ex uppstå med COMPCAD eller G643. 30: Fördekoderingsstopp är inte tillåtet 41: Startpunkten på första korrekturblocket kan inte uppnås med något av de definierade skären. 42: Slutpunkten på första korrekturblocket kan inte uppnås med något av de definierade skären.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14550	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Otillåten ändring av verktygskontur, kod nr. %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felkod
Förklaring:	Vid aktiv verktygsradiekompensering för konturverktyg har ett nytt verktyg med avvikande verktygskontur aktiverats. Felorsaken kan bestämmas närmare med felkoden. Är felkoden ett positivt tal, så bestämmer de 3 lägsta siffrorna numret på skäret, där felet uppkom, tusen-siffran beskriver orsaken närmare. -1: Verktyget har raderats. -2: Antalet konturelement (skär), som beskriver verktyget, har ändrat sig 1000: Skärets mittpunkt har ändrat sig 2000: Skärets radie har ändrat sig 3000: Startvinkeln har ändrat sig. 4000: Slutvinkeln har ändrat sig.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14551	[Kanal %1:] Block %2 Konturverktyg: Vinkelområde på skär D%3 större än 359 grader
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skärnummer, Label
Förklaring:	Ett enstaka skär får maximalt täcka ett vinkelområde på 359 grader

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera verktygsdefinitionen
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14600	[Kanal %1:] Block %2 buffertminne %3 kan inte skapas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Filnamn
Förklaring:	Buffertminnet för "Bearbetning från extern enhet" kunde inte skapas. Möjliga orsaker: - För lite minne (minimum se MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE) - Inga resurser finns för HMI-NCK-kommunikation (se MD18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM) - Filen finns redan.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ordna mer fri minnesplats, t.ex. genom att radera detaljprogram - Anpassa MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE resp. MD18362 \$MN_MM_EXT_PROG_NUM.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14601	[Kanal %1:] Block %2 Buffertminnet kunde inte raderas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Buffertminnet för "Bearbetning från extert" kunde inte raderas. Möjliga orsaker: - Kommunikation HMI-PLC har inte avslutats
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid POWER ON raderas alla buffertminnen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14602	[Kanal %1:] Block %2 Timeout vid laddning från extern
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid laddning av externa subprogram (EXTCALL eller bearbetning från extern hårddisk) kunde ingen förbindelse upprättas med HMI under den i MD10132 \$MN_MMC_CMD_TIMEOUT inställda övervakningstiden.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera förbindelsen med HMI - Öka MD10132 \$MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14603 [Kanal %1:] Block %2: Timeout vid extern bearbetning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Om ett externt program för bearbetning har valts, så förväntas det att de första bearbetningsprogramraderna kan läsas från laddningsbufferten inom 60 s efter start av bearbetningsprogrammet.
Om så inte är fallet kommer bearbetningen av bearbetningsprogrammet att avbrytas med alarm 14603 under antagande att anslutningen till HMI resp. till den externa enheten är störd.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera anslutningen till HMI och upprepa valet av det program som skall köras från extern enhet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
- Återställ alarmet med reset knappen
- Upprepa programvalet
- Bearbetningsprogramstart

14610 [Kanal %1:] Block %2 Blockkorrektur inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett alarm har genererats, som normalt skulle kunna åtgärdas med programkorrektur. Men eftersom programmet laddas in från extern enhet är korrekturblock/programkorrektur inte möjligt.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Avbryt programmet med reset
- Korrigera programmet i HMI resp. PC
- Starta om laddning från extern enhet (ev. med blocksökning till avbrottsställe)

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14615 [Kanal %1:] Vid hantering av funktionen 'syntaxcheck' har ett fel uppstått: kännetecken %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Används inte
%3 = Felkod

Förklaring: Vid hantering av funktionen syntaxcheck via PI-tjänst _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO och _N_SEL_BL har ett fel uppstått. Med parameter %3 beskrivs felsituationen närmare:

Värde

1: Med PI-tjänsten _N_SEL_BL har ett ogiltigt radnummer överförts

2: Med PI-tjänsten _N_CHKRUN har ogiltigt radnummer för områdesslut överförts

3: PI-tjänst _N_CHKSEL har skickats trots att ett blocknummer (PI-tjänst _N_SEL_BL) är aktivt för det valda programmet

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Värde

1: Förse PI-tjänst _N_SEL_BL med korrekt radnummer

2: Förse PI-tjänst _N_CHKRUN med korrekt radnummer för områdesslutet

3: Före sändning av PI-tjänst _N_CHKSEL måste först tillses, att kanalen befinner sig i resettillstånd.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14620 [Kanal %1:] Block %2 Fel vid öppning av program %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Programnamn

Förklaring: Programmet %3 kan inte utföras, eftersom det spärras av en annan applikation, t.ex. HMI-Editor.
Bakgrund: Programmet %3 ligger på ett externt datamedia (CF-kort, nätverksdisk, USB-enhet) och skall bearbetas därifrån i EES-drift (Execution from External Storage). Programmet kan dock inte bearbetas, eftersom det är öppnat för skrivning genom en annan applikation, t.ex. HMI-Editor, och WRITE-Lock satts för denna fil.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Avbryt programmet med Reset.
- Stäng applikationen, som har satt WRITE-Lock, t.ex. HMI-Editorn, och fortsätt programbearbetningen med NC-Start.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14621 [Kanal %1:] Block %2 Timeout vid åtkomst till det externa programmet %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Programnamn

Förklaring: Programmet %3 ligger på ett externt datamedia (CF-kort, nätverksdisk, USB-enhet). Vid åtkomst till programmet har en timeout uppstått.
Möjliga felorsaker: Nätverksstörning.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - vid behov åtgärda nätverksstörningar

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14622 [Kanal %1:] åtkomst till fil %2 störd vid %3 %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Fil på vilken åtkomst inte kunde ske
%3 = Funktion med vilken åtkomst skett
%4 = Felmeddelande

Förklaring: Programmet ligger på en extern databärare (CF-kort, nätverkshårddisk, USB-enhet). Vid åtkomsten till programmet har ett fel uppstått.
Möjlig felorsak: Nätverksstörning.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: - vid behov åtgärda nätverksstörningar

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

14623 EES Library finns inte

Förklaring: EES Library finns inte, inget detaljprogram kan bearbetas med EES.

Reaktion: Kanal ej driftklar.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ladda EES Library

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

14624 **EES Library är inkompatibel.**

Förklaring: EES Library är inkompatibel, inget detaljprogram kan bearbetas med EES.

Reaktion: Kanal ej driftklar.
Visning av alarm.

Åtgärd: Byt ut EES Library

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

14625 **[Kanal %1:] Block %2 Åtkomstproblem i EES-moden till fil %3**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Fil på vilken åtkomst inte kunde ske

Förklaring: Programmet ligger på en extern databärare (nätverksdisk, USB-enhet). Vid åtkomst till programmet har problem uppstått.
Möjliga felorsaker: Nätverksstörning.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - vid behov åtgärda nätverksstörningar och fortsätt programmet

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14650 **[Kanal %1:] Block %2 SETINT-instruktion med ogiltig ASUP-ingång**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Asynkrona subprogram (ASUP's) är subprogram som utförs med hjälp av en hårdvaruingång (interruptrutiner, startade av en snabb NCK-ingång).
Numret på NCK-ingången måste vara mellan 1 och 8. Den förses i SETINT-instruktionen med nyckelordet PRIO = med en prioritet på 1 - 128 (1 motsvarar högsta prioritet).
Exempel:
När NCK-ingång 5 går till 1-signal, skall subprogrammet AB-HEB_Z startas med högsta prioritet.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Inskränkning för SW-PLC2xx: Numret för NCK-ingången måste vara 1 eller 2.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera SETINT-instruktionens NCK-ingång från 1 till 8.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14660 **[Kanal %1:] Block %2 SETINT-instruktion med ogiltig prioritet**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Numret på NCK-ingången måste vara mellan 1 och 8. Den förses i SETINT-instruktionen med nyckelordet PRIO = med en prioritet på 1 - 128 (1 motsvarar högsta prioritet). Exempel: När NCK-ingång 5 går till 1-signal, skall subprogrammet ABHEB_Z startas med högsta prioritet. N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z Inskränkning för SW-PLC2xx: Numret för NCK-ingången måste vara 1 eller 2.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera NCK-ingångens prioritet från 1 till 128.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14700 [Kanal %1:] Block %2 timeout vid instruktion till interpreter

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Cykeltiden har överskridits vid styrningsintern instruktion såsom ANWAHL (val av NC-program), RESET (kanalreset), REORG (ny beredning av fördekoderingsminne) och NEWCONFIG (ändring av konfigurationsspecifika maskindata = varmstart). Cykeltiden har överskridits vid styrningsintern instruktion såsom t.ex. NC-programval, reset eller en ändring av konfigurationsspecifika maskindata.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal / service. Om cykeltidsfelet beror på en för stor momentan systembelastning (t.ex. i HMI-området eller vid OEM-användning), kan vid programkörning/betjäning ett felaktigt förlopp vara möjligt. Annars öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

14701 [Kanal %1:] Block %2 Antal tillgängliga NC-block reducerade med %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Antal ej tillgängliga block
Förklaring:	Efter reset har antalet tillgängliga block minskat i förhållande till senaste reset. Orsaken är ett systemfel. Bearbetning av NC-programmet kan fortsätta efter kvittering av alarmer. Underskrider antalet icke längre tillgängliga block MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, så visas POWER-ON alarm 14700.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tillvägagångssätt som vid systemfel.
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14710 [Kanal %1:] Block %2 fel i initieringssekvens vid funktion %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Identitet på orsakande funktion
-------------------	---

Förklaring:	Efter uppstart av styrningen, (program-)RESET och (program-)START skapas initieringsblock avhängiga av maskindatana MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK och MD20112 \$MC_START_MODE_MASK (eller skapas inte). Då kan fel uppstå på grund av felaktig inställning av maskindata. Felen visas med samma felmeddelande som om funktionen vore felprogrammerad i NC-programmet. För att tydliggöra att felet uppkom i initieringssekvensen, skapas dessutom detta alarm. Parameter %3 anger i vilken funktion alarmutlösningen som felet uppstått. Uppstart av styrningen och (program-)RESET: Värde: 0: Fel vid synkronisering fördekodering/huvudbearbetning. 1: Fel vid val av verktygslängdskorrektör 2: Fel vid val av transformation 3: Fel vid val av nollpunktsförflyttning Vid uppstart läses dessutom makrodefinitioner och cykelinterface in. Uppstår ett fel här så meddelas detta med värde= 4 eller värde= 5. 6: Fel vid uppsättning av 2 1/2-D-skyddsområden vid uppstarten. (Program-)START: Värde 100: Fel vid synkronisering fördekodering/huvudbearbetning 101: Fel vid val av verktygslängdskorrektör 102: Fel vid val av transformation 103: Fel vid val av synkronspindel 104: Fel vid val av nollpunktsförflyttning 105: Fel efter WRITE-Lock i det valda programmet Speciellt är det vid aktiv verktygsförvaltning möjligt, att ett spärrat verktyg sitter i spindeln eller i verktygshållaren, som trots detta skall aktiveras. Vid RESET aktiveras detta verktyg utan vidare åtgärd. Vid START kan man dessutom via MD22562 \$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE ställa ni, om ett alarm skall skapas eller om en automatisk "komma vidare"-strategi skall väljas. Innehåller parameter 3 värden från 200 till 203 betyder detta, att vid bestämda instruktioner (ASUP-start, val av överlagra, Teach in) saknas tillräckligt antal NC-block för förberedning av NC-block. Avhjälp: Öka MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP
Reaktion:	Interpreterstopp Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 Vid parameter %3= 0 - 3:
 Om alarmet resp. alarmen kommer vid RESET:
 Kontrollera inställningen av maskindata MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK,
 MD20120 \$MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 \$MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,
 MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME (endast vid aktiv verktygsförvaltning)
 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.

Om parameter %3= 100 - 104:
 Kontrollera inställningen av MD20112 \$MC_START_MODE_MASK och de under RESET nämnda '..._RESET_...' maskindata. Vid aktiv verktygsförvaltning ladda eventuellt ur det i tillhörande alarm nämnda verktyget ur verktygshållaren/spindeln resp. radera tillståndet 'spärrat'.
 Vid parameter %3= 4 eller 5 :
 Kontrollera makrodefinitioner i _N_DEF_DIR.
 Kontrollera cykelkataloger _N_CST_DIR och _N_CUS_DIR
 Vid parameter %3= 6:
 Ett tillkommande alarm 18002 resp. 18003 ges ut. Detta alarm innehåller numret på det felaktigt definierade skyddsområdet och en markering vad i skyddsområdesdefinitionen som är felaktigt. Korrigera motsvarande systemvariabel.
 Vid parameter %3= 200 till 203:
 Höj MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14711 **[Kanal %1:] Transformationsval beroende på ej tillgänglig axel %2 inte möjligt**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: På grund av projekteringen av maskindata MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK och MD20140 \$MC_TRAFO_RESET_VALUE, skall reset eller styrningsuppstart för en transformation väljas. Detta är dock inte möjligt, eftersom den därför nödvändiga axeln %2 inte är tillgänglig. Orsaker: Axeln är upptagen av en annan kanal eller PLC.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Hämta axel %2 med GET kommando, i den transformation som skall väljas ut.
 - Välj transformation per bearbetningsprogram.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14712 **[Kanal %1:] Fel vid val av JOG-Retract: Felkod %4 Info %3**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Används inte
 %3 = Ytterligare info
 %4 = Felkod

Förklaring:	Vid val av JOG-Retract har ett fel uppstått, vilket beskrivs närmare genom felkoden (parameter%4): Lista på felkoder: 1: Inga Retract-data finns 2: Val då konsvarvning är aktiv 3: Fel vid bearbetningen av initialiseringsblocken. I tilläggsinfo (parameter %3) anges, i vilket initialiseringssteg som felet har uppstått. Det direkt dessförinnan utgivna alarmet hänför sig också till detta initialiseringssteg: 100: Fel vid synkronisering förkörning/huvudkörning 101: Fel vid val av verktygslängdskorrektör 102: Fel vid val av transformation 103: Fel vid genereringen av verktygs-frames 104: Fel vid genereringen av gängbormningsblock 105: Fel vid axelbytet av geometriaxlar 4: Axelpositionen som angivits i tilläggsinfot för angiven axel har inte statusen "synkroniserad" eller "restaurerad" 5: Den i tilläggsinfot angivna axeln är redan genom JOG-Retract belagd i en annan kanal 6: Den vid valet av JOG-Retract angivna geometriaxeln finns inte 7: MD 20110 \$MC_RESET_MODE_MASK bit 0 är inte satt 8: Gängning är aktiv. Gängriktningen kan inte entydigt tillordnas en JOG-axel
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	För val av JOG-Retract måste följande förutsättningar vara uppfyllda: - En programbearbetning med aktiv verktygskorrektör har avbrutits med RESET eller PowerOff - PLC-signal DB3300.DBX4005.5 (Retract-data finns) resp. BTSS-variabel retractState bit 1 är satt - Driftart JOG är aktiv - Kanalen, i vilken JOG-Retract skall väljas, befinner sig i RESET-tillstånd - Funktionen "Konsvarvning" får inte vara aktiv vid val av JOG-Retract - För de i transformationen delaktiga axlarna måste synkroniserade resp. restaurerade axelpositioner finnas Vid behov aktivera positions-restaurering för inkrementella givare (MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE[] = 3) - MD 20110 \$MC_RESET_MODE_MASK bit 0 måste vara satt (defaultvärde) Vid fel måste alarmet kvitteras med RESET. Därefter kan valet återupprepas med hänsin tagen till ovannämnda förutsättningar.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14750	[Kanal %1:] Block %2 för många hjälpfunktioner programmerade
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett NC-block har fler än 10 hjälpfunktioner programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera om alla hjälpfunktioner är nödvändiga i ett block - modalt verk samma funktioner behöver inte upprepas. Skapa ett eget hjälpfunktionsblock eller dela upp hjälpfunktionerna på flera block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.
14751	[Kanal %1:] Block %2 För få recurer för rörelsesynkrona aktioner (Märke: %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Märke

Förklaring:	För bearbetning av rörelsesynkrona aktioner behövs resurser som projekteras 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 och MD28253 \$MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS. Räcker inte dessa resurser till för bearbetning av NC-programmet så meddelas det med detta alarm. Parameter %3 anger vilka resurser som inte räcker till: Märke <= 2: Öka MD28060 \$MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE resp. MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP Märke >2: Öka MD28250 \$MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 \$MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS Märke 7: Öka MD28253 \$MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet resp. öka resurserna.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14752	[Kanal %1:] Block %2 DELDTG STOPREOF - Konflikt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett block av rörelsesynkrona aktioner, som relaterar till ett rörelseblock, har både DELDTG (radera reststräcka) och STOPREOF (fördekoderingsstopp) programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Funktionerna DELDTG och STOPREOF utesluter varandra i ett block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14753	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 otillåten interpolationstyp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Aktiv interpoleringstyp (t.ex. 5-axlig interpolering) är inte tillåten för rörelsesynkrona aktioner resp. funktionen "Flera matningar".
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14754	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 felaktig matningstyp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Aktiv matningstyp är inte tillåten för rörelsesynkrona aktioner resp. funktionen "Flera matningar".

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14756	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 felaktigt värde
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Anvisning: Värdet är otillåtet. Vid anvisningen till en variabel eller en överföringsparameter för en procedur eller funktion har ett över-/underskridande av värdeområdet fastställts.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Beakta värdeområdet hos variabeln eller överföringsparametern
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14757	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkrona aktioner och felaktig typ
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad kombination mellan aktion och typ av rörelsesynkron aktion är inte tillåten. - RET endast tillåtet i teknologicykler - Funktion "Fler matningar" inte tillåten i teknologicykler - H- och M-funktionsutmatning inte tillåten med WHENEVER, FROM och DO - MEASA / MEAWA / MEAC inte tillåtet med WHENEVER, FROM och DO - DELDTG och STOPREOF endast tillåtet i blockvis synkron aktion med WHEN och EVERY - PRESETON / PRESETONS får endast användas i samband med WHEN eller EVERY
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14758	[Kanal %1:] Block %2 Programmerat värde är inte tillgängligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Synkronvariablerna \$AA_LOAD, \$AA_TORQUE, \$AA_POWER och \$AA_CURR aktiveras med MD36730 \$MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. Systemvariabel \$VA_IS: Säker ärposition är endast tillgänglig när MD36901 \$MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE är satt samt att optionen \$ON_NUM_SAFE_AXES är satt tillräckligt stor.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra program eller maskindata.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14759 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion och felaktig axeltyp

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid flera matningar, en utgnistningstid eller en återgång för banrörelser måste minst en Geo-axel programmeras. Står dessutom synkronaxlar i blocket, sker vid flera matningar en anpassning av matningen för synkronaxlarna. För synkronaxlar sker ingen återgång. Efter återgång eller utgnistningstid sker radering av reststräcka även för synkronaxlarna i blocket.
 Alarmet används inte mer fr.o.m. P3.2

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera axeln som körs som positioneringsaxel med axiell matning, återgång eller utgnistningstid.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14760 [Kanal %1:] Block %2 hjälpfunktion i en grupp programmerad flera gånger

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: M- och H-funktionerna kan vid behov helt variabelt delas in i grupper med maskindata. Hjälpfunktionerna delas in i grupper på så sätt att flera enstaka funktioner i en grupp utesluter varandra. Inom en grupp är endast en hjälpfunktion användbar och tillåten.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Programmera endast en hjälpfunktion per hjälpfunktionsgrupp. (Se även maskintillverkarens programmeringshandledning för gruppindelning).
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14761 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: Funktion DELDTG vid aktiv verktygsradiekompensering inte tillåtet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Snabb radering av reststräcka från synkrona aktioner med DELDTG är inte tillåtet med aktiv verktygsradiekompensering.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Annullera verktygsradiekompensering före snabb radering av reststräcka och aktivera den sedan på nytt eller från SW 4.3: Programmera "Radera reststräcka utan förberedelse".
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14762 [Kanal %1:] Block %2 för många PLC-variabler programmerade

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Antalet programmerade PLC-variabler har överskridit det maximalt tillåtna antalet. För tidsmässigt snabbt efter varandra följande skrivningar av PLC-variabler behöver varje skrivförlopp ett element. Skall fler skrivförlopp utföras, som står till förfogande som element, måste blocktransporten vara säkerställd (utlös eventuellt förläsningsstopp) eller, om tillgängligt, öka MD28150 \$MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet eller vid behov maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

14769	[Kanal %1:] Block %2 Spindel %3 implicit hjälpfunktion %4 buffert full
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer %4 = Hjälpfunktionsnummer
Förklaring:	I ett NC-block kan maximalt 5 hjälpfunktioner av typen "M" matas in. Den övre gränsen är summan av programmerade och implicit alstrade M-hjälpfunktioner. Implicita hjälpfunktioner M19 och M70 alstras när i MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 19 för M19 och/eller Bit 20 för M70 är satta. M19 alstras med SPOS och SPOSA beroende på projekteringen. Det samma gäller för M70 och övergång till axeldrift. Adressutökningen motsvaras av spindelnumret likvärdigt som det ges ut till PLCn.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Fördela M-hjälpfunktionerna och spindelfunktionerna som implicit alstrar M19 och M70 på flera block. - Deaktivera implicita hjälpfunktioner som inte behövs i MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, bit 19 och/eller bit 20.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14770	[Kanal %1:] Block %2 felaktigt programmerad hjälpfunktion
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Tillåtet antal programmerade hjälpfunktioner per NC-block har överskridits eller mer än 1 hjälpfunktion från en och samma hjälpfunktionsgrupp har programmerats (M- och S-funktion). Hos användardefinierade hjälpfunktioner bestäms maximalt antal hjälpfunktioner per grupp i NCK-systeminställningar, med MD11100 \$MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN för alla hjälpfunktioner (Standardvärde: 1). För varje användardefinierad hjälpfunktion som skall tillordnas en grupp, sker tillordningen med 4 kanalspecifika maskindata. Återhopp från ASUP med M02/M17/M30 varvid M-koden inte står ensam i blocket: Detta är inte tillåtet när ett block med WAITE, WAITM eller WAITMC har avbrutits med ASUP. Åtgärd: M02/M17/M30 programmeras ensamt i blocket resp. ersätt med RET. 22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Hjälpfunktionstyp, t.ex. M 22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: Önskad grupp 22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: Eventuellt nödvändig utökning 22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: Funktionsvärde
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-program - max. 16 hjälpfunktioner, max. 5 M-funktioner per block, max. 1 hjälpfunktion per grupp.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14780	[Kanal %1:] Block %2 Option '%3<OPTNX>' är inte satt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Optionens kortbeskrivning
Förklaring:	I blocket används en icke frigiven option. Den nämnda eller en likvärdig option är nödvändig för att utföra aktionen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogram, komplettera med option. Vänligen jämför därvid de tillgängliga optionsdatana och/eller (om tillgänglig) med Licensbilden på din styrning
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14781	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 option '%4<OPTNX>' är inte satt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Optionens kortbeskrivning
Förklaring:	Rörelsesynkron aktion: En inte frigiven option har använts. Den nämnda eller en likvärdig option är nödvändig för att utföra aktionen.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra rörelsesynkron aktion, komplettera med option. Vänligen jämför därtill de tillgängliga optionsdatana och/eller (om tillgängliga) med Licensbilden på din styrning
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14782	[Kanal %1:] Block %2 en icke aktiv funktion har använts (Användaridentifikation %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Identifikation
Förklaring:	I blocket har en icke aktiv funktion använts. Identifikation kortbeskrivning 1 Transformation 2 Verktyg H-nummer 3 3D-skyddsområde 4 VFV, multitools 5 COMPSURF och \$MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra bearbetningsprogrammet. - Aktivera funktionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14783	[Kanal %1:] Block %2 koordinatsystems specifik arbetsfältsbegränsningsgrupp inte aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I blocket har försökts att aktivera en grupp av koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningar. Dessa grupper är inte inriktade. (se MD28600 \$MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. NC-programmet har stoppats. Möjligheten finns att ändra G-koden i grupp WALCS01 - WALCS10.
Åtgärd:	- Ändra detaljprogrammet. - Aktivera fler koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14784	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 funktion inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Utförandet av funktionen är inte möjlig:
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
14790	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 programmerad via PLC
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel
Förklaring:	I NC-blocket har en axel som redan körs från PLC programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra bearbetningsprogrammet, använd inte denna axel. - Stoppa axelns rörelse med PLC, ändra bearbetningsprogrammet (infoga WAITP).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
14800	[Kanal %1:] Block %2 programmerad banhastighet mindre än eller lika med 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Tillsammans med G-funktionerna G93, G94, G95 eller G96 har noll eller ett negativt F- resp. FZ-värde programmerats. Banhastigheten får programmeras i området från 0,001 till 999 999,999 [mm/min, mm/v, mm/tand, grad/min, grad/v] för metriskt inmatningssystem och från 0,000 1 till 39 999,999 [tum/min, tum/v, tum/tand] för inmatningssystem i tum.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera banhastigheten (geometrisk summa av hastighetskomponenter hos deltagande geometriaxlar) inom ovan angivna gränser.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14810 [Kanal %1:] Block %2 Negativ axelhastighet programmerad för positioneringsaxel %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel

Förklaring: För visad axel som momentant körs som positioneringsaxel, har en negativ matning (FA-värde) programmerats. Positioneringshastigheten får ligga i området från 0,001 till 999 999,999 [mm/min, grad/min] för metriskt inmatningssystem och från 0,000 1 till 39 999,999 9 [tum/min, tum/v] för inmatningssystem i tum.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera positioneringshastigheten inom ovan angivna gränser.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14811 [Kanal %1:] Block %2 Felaktigt värdeområde för programmerat dynamikvärde hos axel/spindel %3, fel nr. %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel, Spindel
%4 = Fel nr.

Förklaring: Det tillåtna inmatningsområdet för ett programmerbart dynamikvärde har inte innehållits. Det finns följande felorsaker:
1: Det programmerade värdet för axelhastigheten med VELOLIM resp. VELOLIMA ligger utanför det tillåtna området. Det tillåtna området för VELOLIM är från 1 till 100 procent och för VELOLIMA från 1 till 200 procent.
2: Det programmerade värdet för axelaccelerationen med ACC resp. ACCLIMA ligger utanför det tillåtna området från 1 till 200 procent.
3: Det programmerade värdet för axelryck med JERKLIM resp. JERKLIMA ligger utanför det tillåtna området från 1 till 200 procent.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Anpassa värdeområdet enligt programmeringshandledning.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14812 [Kanal %1:] Block %2 för axel %3 är SOFTA inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel

Förklaring: För en axel skall rörelsen SOFT ställas in, det går inte, för denna axel har en bruten accelerationslinje valts med maskindata.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogram eller maskindata.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14815	[Kanal %1:] Block %2 Negativ gängstigningsändring programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En negativ gängstigningsändring har programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera värdetillordningen. Programmerat F-värde bör vara > 0. 0 är tillåtet, dock verkningslöst.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14820	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt spindelvarvtal för konstant skärhastighet är negativt programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För funktionen "Konstant skärhastighet G96" kan ett maximalt spindelvarvtal programmeras med nyckelordet LIMS=.... Värdesområdet ligger mellan 0,1 - 999 999,9 [v/min].
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera maximalt spindelvarvtal för konstant skärhastighet inom gränserna ovan. Nyckelordet LIMS är modalt verksamt och kan stå antingen före eller i blocket med val av konstant skärhastighet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14824	[Kanal %1:] Block %2 SUG - konflikt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Funktionerna konstant periferihastighet (SUG) och konstant skärhastighet (G96 S...) har aktiverats samtidigt för en spindel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
14840	[Kanal %1:] Block %2 felaktigt värdesområde för konstant skärhastighet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad skärhastighet ligger inte inom inmatningsområdet. Metriskt inmatningsområde: 0,01 till 9 999,99 [m/min] Inmatningsområde tum: 0,1 till 99 999,99 [tum/min]
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera skärhastigheten under adress S inom tillåtet värdesområde.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14850 [Kanal %1:] Block %2 byte av referensaxel för konstant skärhastighet ej tillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Med SCC[AX]-instruktion har man försökt att byta referensaxel för konstant skärhastighet. Detta är inte tillåtet, ifall den angivna axeln inte är geometriaxel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Vid programmering av SCC[AX] ange en i kanalen känd geometriaxel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14860 [Kanal %1:] Block %2 Val av verktygsskärhastighet inte tillåten. Orsak %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Felorsak
Förklaring:	Den valda skärhastigheten SVC är inte tillåten i aktuellt tillstånd. Felorsaker: Följande funktion är aktiv. 1: Konstant skärhastighet G96, G961 eller G962 aktiv 2: SPOS/SPOSA/M19 (spindelpositionering) aktiv 3: M70/axeldrift aktiv 4: SUG aktiv
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före programmering av SVC aktivera varvtalsstyrningsdrift för spindeln, t.ex. med M3, M4 eller M5.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14861 [Kanal %1:] Block %2 SVC programmerat, men ingen verktygskorrektör aktiv

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Skärhastighet SVC programmerad i blocket, med ingen verktygskorrektör aktiv.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före kommandot SVC välj ett lämpligt verktyg.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

14862 [Kanal %1:] Block %2 SVC har programmerats, men den aktiva verktygskorrektörens radie är noll.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	---

Förklaring:	En skärhastighet SVC har programmerats i blocket, men den aktiva verktygskorrektörens radie är noll. Den aktiva verktygskorrektörens radie sätts samman av korrektörsparmetrarna \$TC_DP6, \$TC_DP12, \$TC_SCPx6 och \$TC_ECPx6.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före kommandot SVC välj en lämplig verktygskorrektör med verktygsradien större än noll.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14863 [Kanal %1:] Block %2 Det programmerade SVC-värdet är noll eller negativ.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Skärhastigheten SVCs programmerade värde är noll eller negativ.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera ett SVC-värde större än noll.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14900 [Kanal %1:] Block %2 mittpunkt och slutpunkt programmerade samtidigt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av en cirkel över öppningsvinkeln har cirkelns mittpunkt och dessutom cirkelns slutpunkt programmerats. Därmed är cirkeln överbestämd. Endast en av punkterna är tillåten.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj den programmeringsvariant som säkerställer måtten från operatritningen (undvik beräkningsfel).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14910 [Kanal %1:] Block %2 Ogiltig öppningsvinkel för cirkeln

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid programmering av en cirkel över öppningsvinkeln har en negativ öppningsvinkel eller en öppningsvinkel ≥ 360 grader programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera öppningsvinkel inom tillåtet värdesområde 0.0001 - 359.9999 [Grader].
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

14920 [Kanal %1:] Block %2 felaktig mellanpunkt för cirkeln

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	---

Förklaring:	Vid programmering av en cirkel över en mellanpunkt (CIP) ligger alla 3 punkter (Start-, slut- och mellanpunkt) på linje och "mellanpunkten" (programmerad med interpoleringsparametrar I, J, K) ligger inte mellan start- och slutpunkt. Skulle det röra sig om en cirkel som ingår som komponent i en skruvlinje (Helix), bestämmer antalet varv (nyckelord TURN=...) över den fortsatta blockberedningen: - TURN>0: Visning av alarm, eftersom cirkeln är oändligt stor. - TURN=0 och CIP-värde mellan start- och slutpunkt: En linje från start- till slutpunkt genereras (utan alarm).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Lägg mellanpunktens position med parametrarna I, J och K så att den verkligen ligger mellan cirkelns start- och slutpunkt. Eller undvik denna typ av cirkelprogrammering och programmera cirkeln med hjälp av radie, öppningsvinkel eller mittpunktsparameter.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

15030	[Kanal %1:] Block %2 Olika mätsysteminställningar
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	INCH resp. METRIC instruktionen beskriver mätsystemet, dit styrningen skickar datablock. För att förhindra att data som är ämnade för ett bestämt mätsystem inte tolkas felaktigt, kommer ett datablock att användas endast om ovan nämnda instruktion stämmer med aktuellt aktivt mätsystem.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla mätsystem eller ladda in datablock som passar till mätsysteminställningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15100	[Kanal %1:] Block %2 REORG-avbrott p.g.a. logfile-spill (overflow)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Logfile är ett protokollminne där samtliga datamanipulationer av interpreter registreras. Vid ny beredning av fördekoderingsminne (REORG) skapas åter konsistenta data mellan fördekodering och huvudbearbetning (fördekoderingen återställs). Genom ingreppet i den automatiska programexekveringen (t.ex. överlagra) behövs en REORG - p.g.a. att logfilen saknas är detta omöjligt!
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. För den nuvarande bearbetningen av NC-programmet är dock inga hjälpande åtgärder möjliga, dock: 1. Minska behovet av logfilsstorlek genom: Att minska avståndet mellan fördekodering och huvudförlopp genom fördekoderingsstoppet STOPRE. 2. Öka logfilen med kanalspecifika maskindata: MD 28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM och MD 28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15110	[Kanal %1:] Block %2 REORG inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Logfile är ett protokollminne där samtliga datamanipulation av interpreter registreras. Vid återberedning av fördekoderingsminne (REORG) skapas åter konsistenta data mellan fördekodering och verklig exekvering (fördekoderingen återställs). Alarmet betyder att logfilen har raderats för att skapa ytterligare minne för programberedning. Därmed är REORG av fördekoderingsminnet inte möjligt förrän efter nästa koincidenspunkt.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. För den fortsatta bearbetningen av NC-programmet är inga avhjälpande åtgärder möjliga, emellertid: 1. Minska logfilens storleksbehov genom: Minska avståndet mellan fördekoderingen och det verkliga programmet genom anpassade fördekoderingsstopp (STOPRE). 2. Öka logfilen med de kanalspecifika maskindatana: MD28000 \$MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM och MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

15120 Vid rådande strömbortfall: Det senast ändrade datat är förlorat; index/buffertstorlek= %1

Parameter:	%1 = Index/buffertstorlek
Förklaring:	Upplysningsalarm. Alarmet har ingen negativ inverkan på den pågående bearbetningen. Ett av de systeminterna databufferterna - som bevarar den senast ändrade databufferten - är full (eftersom dataändringstakten för närvarande är för hög). Alarmet innebär att, i den här situationen, har ett spontant spänningsbortfall (Powerfail (nästörning, separation av anläggningen från spänningsförsörjningen) skett, vilket leder till förlust av den buffrade datan som ändrades omedelbart innan bortfallet (VT-data, bearbningsprogram, R-parameter, GUD,...). När anläggningen körs i en miljö där strömbortfall inte kan uppkomma, kan detta alarmmeddelande förhindras med MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[index] = 0. Parameter %1 visar för information om maskindataindexet och den där inställda buffertstorleken.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Om alarmet bara uppstår sporadiskt kan det betraktas som en upplysning. Det normala styrsystems beteendet påverkas inte. Ifall man inte vill/kan åtgärda orsaken, kan alarmet även undertryckas genom att sätta MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit 3 = 1 ('H8'). Om alarmet uppkommer stadigvarande, vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Då måste värdet i MD18232 \$MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[index] ökas.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

15122 PowerOn efter spänningasfel: %1 data har restaurerats, därav %2 maskindata, %3 fel.

Parameter:	%1 = Antal data %2 = Antal maskindata %3 = Antal uppkomna fel
Förklaring:	Hänvisningsalarm. Alarmet har ingen negativ påverkan, såvitt %3, antalet uppkomna fel är noll. %1 anger antalet elementära och komplexa datarestaureringsstegen, som vid PowerOn efter ett PowerOff eller spänningsfall måste göras för att återställa de persistenta NCK datana. %2 anger antalet restaurerade maskindatana. Om värdet är större än noll, kan ytterligare en varmstart (NCK-Reset) behövas, för att aktivera de före spänningsfallet konfigurerade maskindataändringarna. %3 anger antalet vid datarestaureringen uppkomna felen.
Reaktion:	Visning av alarm.

Åtgärd:	Ifall %3, antalet uppkomna fel är noll har alarmet endast informativ/hänvisande karaktär. Ifall %3, antalet uppkomna fel är större än noll visar alarmet på ett mjukvarufel. En fortsatt bearbetning med datana rekommenderas ej. Vänligen före fortsatt bearbetning läs in en arkivfil för att förhindra följdproblem. Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Filen /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF innehåller information, som kan hjälpa Siemens vid en feldiagnos.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15150	[Kanal %1:] Block %2 laddning från extern enhet har avbrutits
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Bearbetningen avbröts utifrån, undertiden som efterladdningsbufferten inte innehöll tillräckligt många maskinfunktionsblock (rörelseblock, hjälpfunktioner, vilotid). Bakgrund: Med frigivning av de nyligen upparbetade maskinfunktionsblocken frigörs även minnet i efterladdningsbufferten. Om inga maskinfunktionsblock frigörs mer, kan inte heller mer efterladdas – det uppstår en Dead-Lock situation. Exempel: Definition på extremt långa kurvtabeller över extern upparbetning.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Infoga maskinfunktionsblock i bearbetningsprogrammet. - Förstora buffertminnet (MD18360 \$MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE). - Minska kurvtabell (Tips: Block i CTABDEF/CTABEND är inga maskinfunktionsblock).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15160	[Kanal %1:] Block %2 felaktig projektering av fördekodering, antal block %3, funktions-ID %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Antal saknade block för blockförberedelsen %4 = Funktionens ID, som har fastställt problemmet
Förklaring:	För blockförberedelsen behövs ytterligare de i paramter %3 angivna antalet block. Med hjälp av %4 kan för en ytterligare feldiagnos motsvarande följande lista fastställas i vilket område problemet har fastställts: 100 - 199: Interpreterare 200 - 299: Verktygskorrektör 300 - 399: Compile cykel 400 - 499: LookAhead 500 - 599: Spindel 600 - 699: Repositionering 700 - 999: Konturförberedelse 1000 - 1099: Nibbling 1100 - 1499: Verktygsorientering 1500 - 1599: Mjuk fram-/frånkörning
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Öka fördekoderingsprojekteringen MD28070 \$MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP med det i parameter %3 angivna antalet block.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15165 [Kanal %1:] Block %2 Fel vid översättning eller tolkning av ASUP'ar %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = sträng

Förklaring: Vid start av NC-program och vid start av en ASUP i Reset-tillstånd, redigeras datadelen för alla vid denna tidpunkt aktiveringsbara ASUP'ar.
- PLC-ASUP
- Med MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK projekterade händelsestyrda programanrop
- ASUP efter blocksökning (MD11450 \$MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1=1)
- Redigerbar system-ASUP (\$MN_ASUP_EDITABLE)
Uppstår då ett fel (omsättning eller interpretator), sätts först alarm 15165 och sedan ett omsättnings- eller interpretatoralarm som beskriver felet närmare. Alarm 15165 leder till interpretatorstopp. Blockkorrektur är inte möjligt.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-program.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15166 [Kanal %1:] Användarsystem-ASUP _N_ASUP_SPF saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Med MD11610 \$MN_ASUP_EDITABLE aktiveras funktionen "Användardefinierad system-ASUP". Det tillhörande användarprogrammet kunde inte hittas via den angivna sökvägen
- 1. /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF
Det körs vidare med standardsystem-ASUP.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ladda användardefinierad system-ASUP under /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF eller /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15170 [Kanal %1:] Block %2 Program %3 kunde inte översättas.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = sträng

Förklaring: I översättningsmode har ett fel uppstått. Det därefter visade (omsättnings-) felmeddelandet relaterar till det här nämnda programmet.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-program.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15171 [Kanal %1:] Block %2 Kompilat %3 äldre än tillhörande subprogram.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Kompilat-filnamn

Förklaring:	Vid anrop av ett förkompilerat subprogram har det fastställts, att kompilatet är äldre än den tillhörande SPF-filen. Kompilatet har raderats, och vid start kommer subprogrammet att bearbetas istället för kompilatet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Genomför kompileringen på nytt
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

15172	[Kanal %1:] Block %2 Subprogram %3, Vid tidpunkt för fördekodering fanns det inget interface
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Subprogramnamn
Förklaring:	I översättningsmode fanns vid tiden för fördekodering inget programinterface för anropat subprogram.
Reaktion:	Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera bearbetningsprogrammet eller skapa programinterfacet på nytt och fördekodera programmet igen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15173	[Kanal %1:] Block %2 variabel %3 var vid förbearbetningstidpunkten inte känd.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Variabel
Förklaring:	Vid tiden för föröversättning av programmet var variabel %3 i styrningen inte känd.
Reaktion:	Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera bearbetningsprogrammet eller tillkännage variabeln för föröversättningstidpunkten, aktivera t. ex. en ny GUD-variabel innan föröversättningen. Anropa i anslutning därmed en ny föröversättning
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15175	[Kanal %1:] Block %2 program %3 Inget interface kunde bildas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = sträng
Förklaring:	I interfacebildningsmode har ett fel uppstått. Det därefter visade (omsättnings-)felmeddelandet relaterar till det här nämnda programmet. Speciellt vid nyladdning av cykelprogram till NCK kan problem uppstå, om MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM har ställts in med för små värden.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Korrigera bearbetningsprogrammet. - Om cykelprogram har laddats in på nytt till NCK, eller om det skall göras, måste normalt sett värdena i MD18170 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 \$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM ökas. Se speciellt beskrivningen av alarm 6010.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15176	[Kanal %1:] Block %2 Program %3 kan endast bearbetas efter Power On
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Filnamn
Förklaring:	Om ett kodat program laddas i NCKn, så måste därefter en NCK-Reset (varmstart) genomföras, eftersom interna data för effektiv bearbetning av det kodade programmet bearbetas under NCK-uppstarten. Vid upprop av ett kodat NC-program har nu upptäckts att dessa data inte finns eller är föråldrade jämfört med den aktuella version hos det kodade NC-programmet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Genomför en NCK-Reset (varmstart).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
15177	[Kanal %1:] Block %2 Fel vid förprocessering av program %3, felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Filnamn %4 = Felkod
Förklaring:	Om ett kodat program laddas i NCKn, så måste därefter en NCK-Reset (varmstart) genomföras, eftersom interna data för effektiv bearbetning av det kodade programmet bearbetas under NCK-uppstarten. Följande problem har uppstått: Felkod 1: Fel vid inläsning av program %4 Felkod 2: Det finns inte tillräckligt med DRAM-minne till förfogande för att kunna lagra de processade datana.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Felkod 1: Koda och ladda program %4 på nytt. Genomför sedan en NCK-Reset (varmstart). Felkod 2: System SL 710-740, 802D, 828D: Öka \$MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE. System SL 840DI: Öka \$MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE. Genomför därefter NCK-Reset (varmstart).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
15179	Fel vid kopiering av filen 'restoreafs.inm', felidentifiering %1
Parameter:	%1 = Felkod %2 = Används inte %3 = Används inte
Förklaring:	Kopieringen av filen 'restoreafs.inm' från CF-kortet till det aktiva filsystemet (till /_N_SYF_DIR) har misslyckats.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Restore-filen 'restoreafs.inm' har inte utförts. Filen ligger på CF-kortet under /siemens/sinumerik/sys_cach/nck/ Åtgärd: Före nästa varmstart kopiera filen 'restoreafs.inm' med hjälp av HMI till /_N_SYF_DIR/_N_RESTOREAFS_INM och avslutningsvis radera eller döpa om filen på CF-kortet, därvid blir inte restore-filen utförd vid varje varmstart.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

15180	[Kanal %1:] Block %2 fel vid programbearbetning %3 som INI/DEF fil
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = sträng
Förklaring:	Vid bearbetning av ett initialiseringsprogram (INI-fil) resp. en GUD- eller makrodefinitionsfil (DEF-fil) har ett fel uppstått. Det därefter visade felmeddelandet relaterar till det här nämnda programmet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera initialiseringsprogram (INI-fil) resp. en GUD- eller makrodefinitionsfil (DEF-fil). Ändra minneskonfigurering i samband med alarm 12380 resp. 12460.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
15182	[Kanal %1:] Cykelalarm från den ändrade Siemenscykeln %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Används inte %3 = Sökväg och filnamn för den ändrade SIEMENS-cykeln
Förklaring:	Vid bearbetning av en av användaren ändrad Siemenscykel har ett cykelalarm givits ut med SETAL() (se följdalarm i alarmutgivningen). Eftersom Siemenscykeln har ändrats av användaren (t.ex. maskinbyggaren) måste orsaken till cykelalarmet meddelas/hävas av användaren som har ändrat cykeln.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Felorsaken som ledde till cykelalarmet kan inte undersökas av Siemens, eftersom Know how om det ändrade cykelförloppet endast finns hos den som är ansvarig för cykeländringen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
15185	[Kanal %1:] %2 fel i INI-fil
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Antal registrerade fel
Förklaring:	Under bearbetning av initieringsprogrammet _N_INITIAL_INI har fel fastställts Detta alarm kommer även när fel fastställs efter _N_INITIAL_INI-bearbetning i GUD-definitionfiler eller om fel fastställs i makro-definitionfiler under uppstart.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / Service. Korrigera INI-filer resp. DEF-filer eller korrigera MD och skapa ny INI-fil (med upload).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
15186	[Kanal %1:] %2 Fel i GUD-, Makro- eller INI-fil
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Antal registrerade fel
Förklaring:	Under bearbetning av GUD-/makrodefinitionsfiler (DEF-files) eller initieringsfiler (INI-files) har %2 fel fastställts. I alarm 15180 visas vilka filer det handlar om. Alarmet har redan visats med felspecifikt alarm, t.ex. 12080 "syntaxfel".
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera definitionsfil eller initieringsfil

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15187 [Kanal %1:] Fel vid bearbetning av PROGEVENT-fil %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Används inte
 %3 = PROGEVENT filnamn

Förklaring: Vid bearbetning av en PROGEVENT har ett fel uppstått.
 Med alarm 15187 visas namnet på det program som startades som PROGEVENT.
 Alarm 15187 visas tillsammans med det alarm som beskriver felorsaken.
 Alarm 15187 visas även när alarmet uppstår i något av de subprogram som startas av PROGEVENT.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera PROGEVENT-filen (subprogram)

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15188 [Kanal %1:] Fel vid bearbetning av ASUP fil %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Används inte
 %3 = ASUP filnamn

Förklaring: Vid bearbetning av en ASUP har ett fel uppstått.
 Med alarm 15188 visas namnet på det program som startades som ASUP.
 Alarm 15188 visas tillsammans med det alarm som beskriver felorsaken.
 Alarm 15188 visas även när alarmet uppstår i något av de subprogram som startas av ASUP.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera ASUP-program (subprogram)

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15189 [Kanal %1:] Fel vid bearbetning av SAFE.SPF

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Vid bearbetning av NC-initialiseringsprogrammet för Safety-Integrated / _N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF har ett fel uppstått.
 Detta alarm ges ut tillsammans med alarmet som beskriver felorsaken.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Korrigera / _N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF och genomför NCK-reset.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

15190 [Kanal %1:] Block %2 Inget ledigt minne för anrop av subprogram

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	I interpreteraren har följande deadlock fastställts: För anrop av subprogram behövs minne. Modulminnet är dock tomt och det finns inga förutsättningar att genom bearbetning av fördekoderings/bearbetningskö erhålla nytt modulminnet, eftersom denna kö också är tom.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal / service. Öka MD28010 \$MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 \$MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 \$MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC eller programmera fördekoderingsstopp STOPRE före anrop av subprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

15300	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltigt antal körningar vid blocksökning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid funktionen "Blocksökning med beräkning" har i spalten P (antal körningar) ett negativt tal angivits. Tillåtet värdeområde är P 1 - P 9 999.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange endast positivt antal körningar inom värdeområdet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15310	[Kanal %1:] Block %2 målfil saknas vid blocksökning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid blocksökning har ett sökmål med ett icke laddat program angivits.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera sökmålet resp. ladda filen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15320	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet sökuppdrag
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Sökuppdraget (typ av sökmål) är mindre än 1 eller större än 5. Det förs in i spalten typ i sökfönstret. Tillåtna sökuppdrag är: Typ Betydelse 1 Sök efter blocknummer 2 Sök efter label 3 Sök efter string 4 Sök efter programnamn 5 Sök efter radnumret i en fil
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra sökuppdraget.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15330	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet blocknummer som sökmål
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Syntaxfel! Som blocknummer är endast positiva integertal tillåtna. Huvudblock skall föregås av ett ':' och vanliga block skall föregås av ett 'N'.

Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Upprepa inmatningen med korrigerade blocknummer.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15340 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten label som sökmål

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Syntaxfel! En label måste omfatta minst 2 och högst 32 tecken. Varvid de båda första tecknen måste vara bokstäver eller understreck. Labelar skall avslutas med kolon.
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Upprepa inmatningen med korrigerad label.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15350 [Kanal %1:] Block %2 sökmål hittas inte

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Det angivna programmet har genom sökts till slutet utan att valt sökmål hittats.
Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Kontrollera NC-programmet, ändra sökmålet (skrivfel i NC-programmet) och starta om sökningen.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15360 [Kanal %1:] Otillåtet sökmål vid blocksökning (syntaxfel)

Parameter: %1 = Kanalnummer
Förklaring: Det angivna sökmålet (blocknummer, label eller sträng) vid blocksökning är inte tillåtet.
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Korrigera sökmål
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15370 [Kanal %1:] Sökmålet hittas inte vid blocksökning

Parameter: %1 = Kanalnummer
Förklaring: Vid blocksökning har ett otillåtet sökmål angivits (t.ex. negativt blocknummer).
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Kontrollera angivna blocknummer, labelar eller teckenkedjor. Gör om inmatningen med korrekt sökmål.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

15380 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten inkrementell programmering i axel %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Axel

Förklaring:	Första programmering av en axel efter "Blocksökning till blockslut" sker inkrementellt. Detta är inte tillåtet i följande situationer: - Efter sökmålet har en transformationsväxling uppkommit. - En Frame med rotationsdel är aktiv. Programmerad axel deltar i rotationen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Hitta sökmål, där axeln programmeras absolut. Deaktivera funktionen som adderar uppsamlad sökpostion med SD42444 \$SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE. Använd sökning med beräkning "till kontur".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15395 [Kanal %1:] Master-Slave kan inte utföras vid blocksökning

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	En Master-Slave-koppling skall avslutas med MASLON-instruktion i bearbetningsprogrammet. Positionsörflyttningen \$P_SEARCH_MASLD kan dock inte beräknas korrekt under blocksökning, eftersom de axlar som skall kopplas befinner sig i olika kanaler.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att deltagande axlar befinner sig i samma kanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15400 [Kanal %1:] Block %2 Vald Initial-Init-block saknas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett INI-block för läs-, skriv- eller bearbetningsfunktioner har valts med betjäning, som: 1. saknas i NCK-området eller 2. inte har erforderlig skyddsnivå för funktionens utförande.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera om valt INI-block finns lagrat i NCK's filsystem. Den momentana skyddsnivån skall väljas minst lika (eller högre) än skyddsnivån, som fastställts vid framtagning av filen för läs-, skriv- eller bearbetningsfunktioner.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15410 [Kanal %1:] Block %2 Initieringsfil med otillåten M-funktion

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett INIT-block får som enstaka M-funktion endast stå programslut med M02, M17 eller M30.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tag bort alla M-funktioner utom programslut ur init-blocket. Ett init-block får endast innehålla värdetillordningar (och globala datadefinitioner, om de inte är definierade ännu en gång i ett senare utförbart program), men inga rörelse eller synkronaktioner.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15420 [Kanal %1:] Block %2 Instruktionen inte tillåten i aktuell mode

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Alarmet sätts ut i följande situationer:
- Vid bearbetning av en INI-fil eller definitionsfil (makro eller GUD) har interpreteraren hittat en otillåten instruktion (t.ex. en rörelseinstruktion).
- I en GUD-fil skall åtkomstskyddet till en maskindata ändras med REDEF, trots att en ACCESS-fil (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF) finns.
Åtkomsträttigheter för maskindata får då endast ändras med REDEF över en av ACCESS-filerna.
- Vid bearbetning av Safety-initialiseringsprogram /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF har på grund av det projekterade reducerade språkomfånget upptäckts en otillåten anvisning

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Korrigera INI-, GUD- eller Makro-fil
- Korrigera bearbetningsprogram

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

15450 [Kanal %1:] Block %2 Översatt program kan inte sparas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett översatt program kunde inte sparas i översättningsmode. En av följande orsaker föreligger:
- Brist på minnesplats
- För stor mellankod-rad (kompilat)

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Ordna plats i arbetsminnet eller ändra bearbetningsprogrammet (mindre komplext).

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

15460 [Kanal %1:] Block %2 syntaxfel vid självhållning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: De i blocket programmerade adresserna stämmer inte med de modalt verk samma, syntaxbestämmande G-funktionerna.
Exempel:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera visat block. Kontrollera G-funktioner och adresser i blocket.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

15500 [Kanal %1:] Block %2 otillåten klippningsvinkel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Funktionen CSHEAR har anropats med en otillåten (ej möjlig) klippningsvinkel, t.ex. om vinkelsumman mellan axelvektorerna överskrider 360 grader.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera klippningsvinkel enligt de geometriska villkoren för maskin-/operatsystemet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15700	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet alarmnummer för cykler %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Cykelalarmnummer
Förklaring:	En SETAL-instruktion med ett cykelalarmnummer mindre än 60 000 eller större än 69 999 har programmerats. Alarmreaktion på Siemens-standardcykler: Nr. 61 000 - 61 999: Interpreterstopp; Radera med Reset Nr. 62 000 - 62 999: Kompensationblock; Radera med NC-Start
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera alarmnummer i SETAL-instruktionen i korrekt område.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15701	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 otillåtet cykel-alarmnummer %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Cykelalarmnummer
Förklaring:	En SETAL-instruktion med ett cykelalarmnummer mindre än 60 000 eller större än 69 999 har programmerats. Alarmreaktion på Siemens-Standardcykler: Nr. 61 000 - 61 999: Interpreterstopp; Radera med Reset Nr. 62 000 - 62 999: Kompensationblock; Radera med NC-Start
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmera alarmnummer i SETAL-instruktionen i korrekt område.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15800	[Kanal %1:] Block %2 Felaktiga utgångsvillkor för CONTPRON/CONTDCON
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Startvillkoren är felaktiga vid CONTPRON/CONTDCON: - G40 är inte aktiv - Spline- resp. polynominterpolation är vald - Okänd bearbetningsart programmerad - Överlämnande bearbetningsriktning inte definierad - Definition av LUD's i felaktigt underprogramplan - Överlämnande cirkelkoordinater

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15810	[Kanal %1:] Block %2 felaktig array-dimension vid CONTPRON/CONTDCON
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Antalet kolumner för CONTPRON/CONTDCON i skapat fält motsvarar inte aktuell programmeringshandledning.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

15900	[Kanal %1:] Block %2 mätprob ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Mätning med radering av reststräcka I NC-programmet har en mätprobe som inte är tillåten programmerats med instruktionen MEAS (mätning med radering av reststräcka). Följande nummer på mätprobe är tillåtet: 0 ... ingen mätprobe 1 ... mätprobe 1 2 ... mätprobe 2, oberoende om mätproben verkligen är ansluten. Exempel: N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000 Mätprob 2 med radering av reststräcka.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Förse nyckelord MEAS=... med mätprobsnummer inom ovan angivna gränser. Den måste motsvara den verkliga anslutningen av mätproben.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

15910	[Kanal %1:] Block %2 mätprob ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Mätning utan radering av reststräcka I NC-programmet har en mätprobe som inte är tillåten programmerats med instruktionerna MEAW (mätning utan radering av reststräcka). Följande nummer på mätprobe är tillåtet 0 ... ingen mätprobe 1 ... mätprobe 1 2 ... mätprobe 2, oberoende om mätproben verkligen är ansluten. Exempel: N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000 Mätprobe 2 utan radering av reststräcka.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Förse nyckelord MEAW=... med mätprobsnummer inom ovan angivna gränser. Den måste motsvara den verkliga anslutningen av mätproben.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

15950	[Kanal %1:] Block %2 ingen rörelse programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Mätning med radering av reststräcka I NC-programmet har ingen axel eller en sträcka = 0 programmerats med instruktionen MEAS (mätning med radering av reststräcka).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet och utöka mätblocket med axeladressen resp. sträckan.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

15960	[Kanal %1:] Block %2 ingen rörelse programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Mätning utan radering av reststräcka I NC-programmet har ingen axel eller en sträcka = 0 programmerats med instruktionen MEAW (mätning utan radering av reststräcka).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet och utöka mätblocket med axeladressen resp. sträckan.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16000	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet värde för lyftriktningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid "Snabblyftning från konturen" (nyckelord: LIFTFast) har ett kodvärde för lyftriktningen som ligger utanför tillåtet område (tillåtet område: 0 till 8) programmerats (nyckelord: ALF=...). Vid aktiv fräsradietkompensering är: vid G41 kodnumren 2, 3 och 4 vid G42 kodnumren 6, 7 och 8 inte användbara, eftersom de kodar riktningen till konturen.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera lyftriktning under ALF=... inom tillåtna gränser.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16005	[Kanal %1:] Block %2 Otilåtet värde för lyftsträckan
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Felaktig programmering: Lyftsträckans värde får inte vara negativt.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16010	[Kanal %1:] Block %2 Bearbetningsstopp efter snabblyftning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	LIFTFAST har programmerats utan interruptrutin (ASUP). Efter utförande av lyftrörelsen stoppas kanalen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Efter kanalstopp måste axlarna friköras manuellt i JOG och programmet måste avbrytas med reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16015	[Kanal %1:] Block %2 Felaktig axelbeteckning %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Axlar med axelbeteckningar från olika koordinatsystem har programmerats vid LIFTFAST. Axelns lyftsträcka är därmed inte entydig.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd axelbeteckningar från ett koordinatsystem.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16016	[Kanal %1:] Block %2 Ingen återgångsposition programmerad för axel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Vid LIFTFAST är återgångsfrigivning programmerad utan att någon återgångsposition är angiven för axeln. Axelns lyftsträcka är därmed inte entydig.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera en återgångsposition för aktuell axeln.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16017 [Kanal %1:] Axel %2 Identifier %3, LIFTFast ignorerar denna axel, aktuell axel kan inte köras tillbaka

Parameter:	%1 = Kanal %2 = Axel, Spindel %3 = Märke
-------------------	--

Förklaring:	LIFTFast kan inte användas på axeln. Alarmer kan undertryckas via MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11. Identifier (parameter 3) är bit-kodad och visar några möjliga orsaker till alarmer: 0x01 Axel är i en annan kanal 0x02 Axel är i spindelmode (t.ex. SPOS) 0x04 Axel är PLC-axel 0x08 Axel är pendelaxel 0x10 Axel är neutral axel 0x20 Axel är kopplad slavaxel 0x40 Axel är i statisk synkron aktion Översikt över reaktioner för vanlig programmering av LIFTFast: Axel Synact Reaktion på LIFTFast
--------------------	---

Ban			STOPP + LIFTFast
POS			STOPP + LIFTFast
POS		blockv.	STOPP + LIFTFast
POS		modal	STOPP + LIFTFast
POS		stati.	RUN + SHOWALARM 16017
POSA			STOPP + LIFTFast
MOV		blockv.	STOPP + LIFTFast
MOV		modal	STOPP + LIFTFast
MOV		stati.	RUN + SHOWALARM 16017
PLC			RUN + SHOWALARM 16017
Pendel			RUN + SHOWALARM 16017
SPOS			STOPP + SHOWALARM 16017
SPOS		blockv.	STOPP + SHOWALARM 16017
SPOS		modal	STOPP + SHOWALARM 16017
SPOS		stati.	RUN + SHOWALARM 16017
SPOSA			STOPP + SHOWALARM 16017

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Avlägsna axeln från POLFMLIN resp. POLFMASK. Alarmer kan undertryckas via MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11. Vid tidpunkten för LIFTFast har en axel programmerats för LIFTFast, men statusen på axeln tillåter ingen LIFTFast (t.ex. pendelaxel eller spindel) resp. axeln befinner sig inte i kanalen. LIFTFast bör endast användas på axlar, som även momentant kan utföra återkörningen, POLFMASK resp. POLFMLIN bör anpassas därefter.
Programfortsättning:	Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

16020	[Kanal %1:] I block %2 kan repositionering inte utföras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Felaktig programmering resp. betjäning: Repositionering med REPOS-instruktion är endast möjligt i en ASUP (interruptrutin). Om REPOS-instruktionen programmeras i ett huvudprogram eller i en cykel, avbryts programbearbetningen med alarm 16020. Dessutom visas alarmet i följande situationer: - Åtkomst av \$AC_RETPOINT (återgångsposition) utanför en ASUP (t.ex. i huvudprogram). - En axel som skall repositioneras definierades i det avbrutna blocket som en pendelaxel med synkron ansättning (OSCILL) och är nu i ett tillstånd där det inte tillåts att axeln körs som pendelaxel. Åtgärd: Sätt axeln i tillståndet "Neutral axel" före repositionering med WAITP. - En axel som skall repositioneras var i det avbrutna blocket definierad som en ansättningsaxel till en pendelaxel och kan nu inte köras som en sådan. Åtgärd: Sätt axeln åter i tillståndet "POS-axel" före repositionering.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra vid behov NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16025	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet axelbyte i REPOS-kommandot genom axeln %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelbeteckning
Förklaring:	En axel eller spindel, som vid denna tidpunkt befinner sig i NEUTRAL tillstånd, programmerades med REPOS-kommandot. Eftersom REPOS-kommandot inte kan utföra någon implicit GET, kan denna axel/spindel inte positioneras om. Bearbetningen av programmet avbryts därför.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa kanalen för repositionering av axlar/spindlar innan REPOS-kommando via GET-kommando. Exempel: GET(A) ; samordna A-axeln med kanalen REPOS L A , repositionera geometriaxeln och A-axeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16100	[Kanal %1:] Block %2 spindel %3 saknas i kanalen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = sträng
Förklaring:	Felaktig programmering: Spindelnumret saknas i denna kanal. Alarmet kan uppkomma i samband med tidsfördröjning eller en spindelfunktion.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
Kontrollera NC-program, om programmerat spindelnummer stämmer resp. om programmet löper i rätt kanal.
Kontrollera MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX för alla maskinaxlar, om programmerat spindelnummer finns in något av dessa. Dessa maskinaxel-nummer måste vara införda i en kanalaxel i MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16105 [Kanal %1:] Block %2 Spindel %3 kan inte tillordnas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = sträng

Förklaring: Felaktig programmering: Programmerad spindel tillordnas ingen reell spindel genom spindelnummeromkopplaren. Alarmet kan uppkomma vid ej fackmannamässig användning av SD42800 \$SC_SPIND_ASSIGN_TAB[.]

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera driftdata eller ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16111 [Kanal %1:] Block %2 Spindel %3 Inget varvtal programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Spindel

Förklaring: Programmering av ett varvtal väntas

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera varvtal med S[Spindelnummer]=..

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16112 [Kanal %1:] Block %2 Följespindel %3 Otilåten programmering

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Spindel

Förklaring: Vid synkronspindel-VV-koppling kan en ytterligare rörelse för följespindeln endast programmeras med M3, M4, M5 och S. Den av positionsangivelserna uppkomna sträckan kan vid en hastighetskoppling vid fel i positionsregleringen inte säker innehållas. Om noggrannhet eller reproducerbarhet inte är det viktigaste kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Använd synkronspindel-DV-koppling eller programmera rotationsriktning och varvtal.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16120 [Kanal %1:] Block %2 Ogiltigt index för verktygsfinkorrektur

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Felaktig programmering: I PUTFTOC-instruktionen anger den 2:a parametern för vilken verktygsparameter värdet skall korrigeras (1 - 3 verktygslängder, 4 verktygsradier). Programmerat värde ligger utanför tillåtet värdeområde. Värden 1 - 4 är tillåtna om verktygsradiekorrektur online är tillåtet (se maskin-data MD20254 \$MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), i annat fall värden 1 -3.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-program: Längd 1 - 3 eller 4 är tillåtet för radie
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16130	[Kanal %1:] Block %2 instruktion ej tillåten vid FTOCON
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	- Fall 1: Växling av plan är inte tillåtet när modal G-funktion FTOCON: "Verktögsfinkorrktur" är aktiv. - Fall 2: Val av transformation är endast tillåtet för nolltransformation eller transformation av lutande axel, transmit eller tracyl, när FTOCON är aktiv. - Fall 3: Verktygsväxling med M06 är inte tillåtet om FTOCON varit aktiv sedan senaste verktygsväxlingen. - Fall 4: Orienterbar verktygshållare är aktiv.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet: Välj bort verktygsfinkorrektur med FTOCOF.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16140	[Kanal %1:] Block %2 FTOCON inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Verktögsfinkorrektur (FTOC) stämmer inte med aktuell transformation.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet: Välj bort verktygsfinkorrektur med FTOCOF.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16150	[Kanal %1:] Block %2 Ogiltigt spindelnummer vid PUTFTOCF
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det vid PUTFTOC eller PUTFTOCF programmerade spindelnumret ligger utanför tillåtet område för spindelnummer.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet. Finns programmerat spindelnummer?
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16200	[Kanal %1:] Block %2 spline- och polynominterpolering saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Spline- och polynominterpoleringen är utökningar som inte finns i grundutförandet för styrningen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera inte spline- och polynominterpolering, eller komplettera med den därför avsedda utökningen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16300	[Kanal %1:] Block %2 nämnarpolynom med nollställen är inte tillåtet inom parameterområdet.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad nämnarpolynom (med PL [] = ... , utan angivelse av geometriaxel) visar på ett nollställe inom definierat parameterområde (PL = ...). Därmed blir kvoten på täljar- och nämnarpolynomet oändlig resp. obestämd.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra polynomblocket så att inga nollställen förekommer i nämnarpolynom inom polynomlängden.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16400	[Kanal %1:] Block %2 positioneringsaxel %3 kan inte ta del i spline
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En med SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) till ett splineförband (n) tillordnad axel, har programmerats som positioneringsaxel med POS eller POSA.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tillordna inte positioneringsaxel till splineförbandet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16410	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 är ingen geometriaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En geometriaxel som vid aktuell transformation (ev. är momentant ingen transformation aktiv) inte kan avbildas av någon maskindata har programmerats. Exempel: Utan transformation: Polarkoordinatsystem med X, Z, och C-axel Med transformation: Kartesiskt koordinatsystem med X, Y, och Z, t.ex. vid TRANSMIT.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Aktivera transformationstyp med TRAORI (n) eller programmera inte geometriaxlar som inte deltar i transformationsförbandet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16420	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 programmerad flera gånger
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det är inte tillåtet att programmera en axel flera gånger.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Radera axlar som programmerats flera gånger.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16421	[Kanal %1:] Block %2 Vinkel %3 programmerad flera gånger i blocket
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Vinkel
Förklaring:	Det är inte tillåtet att programmera en vinkel PHI resp. PSI för orienteringsvektor flera gånger i blocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16422	[Kanal %1:] Block %2 Vinkel %3 programmerad flera gånger i blocket
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Vinkel
Förklaring:	Det är inte tillåtet att programmera orienteringens vridningsvinkel THETA flera gånger i blocket. Vridningsvinkeln kan programmeras med antingen THETA eller genom programmering med Euler- resp. RPY-vinkel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16423	[Kanal %1:] Block %2 Vinkel %3 programmerad flera gånger i blocket
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Vinkel
Förklaring:	Det är inte tillåtet att programmera ett polynom för orienteringens vridningsvinkel med PO[THT] flera gånger i ett block.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16424	[Kanal %1:] Block %2 Koordinat %3 är programmerad flera gånger i blocket
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Koordinat
Förklaring:	Det är inte tillåtet att programmera en koordinat för verktygets 2:a kontaktpunkt för beskrivning av verktygsorienteringen flera gånger i blocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16430	[Kanal %1:] Block %2 geometriaxel %3 kan inte köras som positioneringsaxel i roterat koordinatsystem
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	I roterat koordinatsystem skulle körning av en geometriaxel som positioneringsaxel (längs med sin axelvektor i roterat koordinatsystem) betyda körning av flera maskinaxlar. Det motsäger dock positioneringskonceptet där en axelinterpolator extra är aktiv tillsammans med baninterpolatorn!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kör geometriaxlar som positioneringsaxlar endast vid frånslagen rotation. Slå ifrån rotation: Nyckelord ROT utan ytterligare axel- och vinkelangivelse. Exempel: N100 ROT
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16440	[Kanal %1:] Block %2 Rotation programmerad för geometriaxel som inte finns.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En rotation som roterar en icke existerande geometriaxel har programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16500	[Kanal %1:] Block %2 negativ fas eller rundning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En negativ fas eller rundning har programmerats med nyckelorden CHF= ..., RND=... eller RNDM=... .
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Faser, rundningar och modala rundningar skall programmeras med positiva värden.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16510	[Kanal %1:] Block %2 planaxel för diameterprogrammering saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Diameterprogrammering har valts trots att ingen planaxel med diameterprogrammering finns. Planaxel för diameterprogrammering kan aktiveras med MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF resp. MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2. Diameterprogrammering kan aktiveras genom: - Grundinställning DIAMON resp. DIAM90 i G-grupp 29 vid uppstart - Programmering av DIAMON resp. DIAM90 - Programmering av DIAMONA[AX], DIAM90[AX] resp. DAC, DIC, RAC, RIC
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Vid programmering av DIAMON/DIAM90 måste i MD20100 \$MC_DIAMETER_AX_DEF en planaxel vara projekterad. Vid programmering av DIAMONA[AX], DIAM90[AX] resp. DAC, DIC, RAC, RIC måste axeln AX i MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 vara projekterad som planaxel för diameterprogrammering.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16520	[Kanal %1:] Axel %2 diameterprogrammering aktiv, funktion %3 har inte utförts
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Axel, Spindel %3 = NC-funktion
Förklaring:	Vid aktiv diameterprogrammering för den angivna axeln har funktionen inte utförts. Följande funktioner kan ha inträffat: 1 - Axelbyte 2 - Axel-container-vridning
Reaktion:	Interpreterstopp Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före en aktivering av funktionen koppla ifrån diameterprogrammering för axeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16600	[Kanal %1:] Block %2 Spindel %3 Byte av växelsteg inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer
Förklaring:	Det programmerade varvtalet ligger utanför varvtalsområdet för det inlagda växelsteget. För att utföra det programmerade varvtalet måste växelsteget ändras. För att utföra automatisk växling av växelsteg (M40 är aktiv) måste spindeln befinna sig i området för styrning av varvtal. Alarmet visas inte längre efter det att Bit 30 har satts (0x40000000) i MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Funktionen förblir därigenom orörd.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Växlingen till varvtalsstyrningsdrift sker genom programmering av M3, M4 eller M5. M-funktionen kan tillsammans med S-ordet skrivas in i samma block.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16605 [Kanal %1:] Block %2 spindel %3 byte av växelläge i %4 ej möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Spindelnummer
%4 = Växlesteg

Förklaring: Byte av växelläge för spindeln är inte möjlig när:
- gängskärning (G33, G34, G35) är aktiv
- spindeln är aktiv i en koppling antingen som master- eller följespindel
- spindeln positioneras

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Växlesteg ska läggas in innan det ifrågavarande bearbetningssteget.
Om det ändå är nödvändigt att växla växelläge i en av ovan nämnda funktioner, så måste denna funktion kopplas av inom tidsramen för växling av växelläget. Bortval av gängskärning sker med G1, den synkrona spindelkopplingen kopplas från med COUPOF, spindelpositioneringsdriften lämnas med M3, M4 eller M5.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16670 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 Maximalt antal CP-moduler (%4) överskridet.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer
%4 = Max. antal CP-moduler

Förklaring: Det har försökts att aktivera fler generiska kopplingar än det har projekterats i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Reducera antalet definierade resp. aktiva kopplingar resp. öka antalet projekterade kopplingsmoduler i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Om nödvändigt, beställ en högre optionsnivå för generiska kopplingar.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16671 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 Maximalt antal CP-moduler (%4) överskridet.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer
%4 = Max. antal CP-moduler

Förklaring: Det har försökts att aktivera fler generiska kopplingar än det har projekterats i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reaktion: NC ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:	Reducera antalet definierade resp. aktiva kopplingar resp. öka antalet projekterade kopplingsmoduler i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES. Om nödvändigt, beställ en högre optionsnivå för generiska kopplingar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen. Starta om NC-programmet.

16672 [Kanal %1:] Block %2 masteraxel/spindel %3 maximalt antal CP-ledvärden (%4) överskridet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Max. antal CP-ledvärden
Förklaring:	Det har försökts att aktivera flera ledvärden för generiska kopplingar än det har projekterats i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera antalet definierade resp. aktiva ledvärden resp. öka totalantalet projekterade ledvärdena för generiska kopplingar i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD. Om nödvändigt, beställ en högre optionsnivå för generiska kopplingar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

16673 [Kanal %1:] Block %2 masteraxel/spindel %3 maximalt antal CP-ledvärden (%4) överskridet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Max. antal CP-ledvärden
Förklaring:	Det har försökts att aktivera flera ledvärden för generiska kopplingar än det har projekterats i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Reaktion:	NC ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Reducera antalet definierade resp. aktiva ledvärden resp. öka totalantalet projekterade ledvärdena för generiska kopplingar i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD. Om nödvändigt, beställ en högre optionsnivå för generiska kopplingar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen. Starta om NC-programmet.

16674 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 följeaxel/spindel %4 maximalt antal CP-moduler överskridet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det har försökts att aktivera fler generiska kopplingar än det har projekterats i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Reaktion:	NC ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Reducera antalet definierade resp. aktiva kopplingar resp. öka antalet projekterade kopplingsmoduler i MD18450 \$MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Om nödvändigt, beställ en högre optionsnivå för generiska kopplingar.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen. Starta om NC-programmet.

16675 [Kanal %1:] block %2 Följeaxel/spindel %3 Koppelmodul redan definierad i kanal %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel/Spindel
%4 = Kanalnummer

Förklaring: Det har försökts att definiera resp. att aktivera en CP-koppling, trots att till denna följeaxel/spindel redan har en koppling definierad resp. aktivad i en annan kanal.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra detaljprogrammer: En CP-koppling får (till samma följeaxel/spindel) inte samtidigt definieras i flera kanaler.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16676 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 masteraxel/spindel %4 maximalt antal CP-ledvärden överskridet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID
%4 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Det har försökts att aktivera flera ledvärden för generiska kopplingar än det har projekterats i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reaktion: NC ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Reducera antalet definierade resp. aktiva ledvärden resp. öka totalantalet projekterade ledvärdena för generiska kopplingar i MD18452 \$MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Om nödvändigt, beställ en högre optionsnivå för generiska kopplingar.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen. Starta om NC-programmet.

16677 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 koppelmodul är redan definierad i kanal %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID
%4 = Kanalnummer

Förklaring: Det har försökts att definiera resp. att aktivera en CP-koppling, trots att till denna följeaxel/spindel redan har en koppling definierad resp. aktivad i en annan kanal.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra detaljprogrammer: En CP-koppling får (till samma följeaxel/spindel) inte samtidigt definieras i flera kanaler.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16678 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 tillstånd %4 Otillåten rörelseinstruktion

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Axelnamn, Spindelnummer
 %4 = Tillstånd

Förklaring: I aktuellt tillstånd för den generiska kopplingen är en ytterligare rörelse hos följeaxeln/spindeln inte tillåten.
 Exempel: CPOF=X G0 X100 är inte tillåtet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra detaljprogrammet.
 En rörelse hos följaxeln/spindeln kan programmeras med CPFPOS vid CPON resp. CPOF.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16679 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkronaktion: %3 följespindel/-axel %4 inte tillgänglig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Radnummer
 %3 = Synact ID
 %4 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: En koppling har kopplats till eller från, för vilken följespindel/-axeln för närvarande inte är tillgänglig. Möjliga orsaker är:
 - Spindel/axeln är aktiv i kanalen.
 - Spindel/axeln är aktiv i den andra kanalen.
 - Spindel/axeln har styrts från PLCn och är ännu inte frigiven.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Frige eller frige från PLCn följespindel/-axeln med spindel/axelbyte.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16680 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %4 instruktion %3 programmerad flera gånger

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = CP-instruktion
 %4 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Den angivna instruktionen har för samma följeaxel/spindel hos en generisk koppling programmerats fler gånger i blocket.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16681 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 CPFPOS inte tillåtet (orsak %4)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer
%4 = Orsak

Förklaring: CPFPOS får inte i aktuellt tillstånd anges för en följeaxel/spindel i en generisk koppling. Orsaken därtill kan vara:
- Orsak 1: Kopplingen har inte helt kopplats ifrån, det finns fortfarande minst en ledande axel/spindel aktiv i kopplingen.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: För den angivna orsaken finns det följande åtgärder:
- Orsak 1: Ange endast CPTPOS vid fränslag av kopplingen, när den stängs komplett.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16682 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 instruktion %4 inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer
%4 = CP-instruktion

Förklaring: De angivna instruktionerna är inte för en följeaxel/spindel hos en generisk koppling tillåtna i samma block.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16684 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 instruktion %4 inte möjligt att åtskilja

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer
%4 = CP-instruktion

Förklaring: De angivna instruktionerna är för en följeaxel/spindel hos en generisk koppling endast tillåtna tillsammans i ett block.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16685 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 instruktion %4 inte möjligt att åtskilja

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer
%4 = CP-instruktion

Förklaring: De angivna instruktionerna är för en följeaxel/spindel hos en generisk koppling endast tillåtna tillsammans i ett block.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16686 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 kopplingstyp/instruktion %4 inte möjlig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = CP-instruktion
Förklaring:	För den angivna typen hos en generisk koppling är den angivna instruktionen inte tillåten.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16687 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 kopplingstyp/instruktion %4 inte möjlig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Kopplingstyp
Förklaring:	För den angivna typen hos en generisk koppling är den angivna instruktionen inte tillåten.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16688 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 kopplingstyp %4 maximalt antal ledvärden överskridet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Kopplingstyp
Förklaring:	För den angivna typen hos en generisk koppling är de maximalt tillåtna antalet ledvärden överskridet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet, reducera antalet ledvärden resp. använd en annan kopplingstyp.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16689	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 kopplingstyp %4 maximalt antal ledvärden överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Kopplingstyp
Förklaring:	För den angivna typen hos en generisk koppling är de maximalt tillåtna antalet ledvärden överskridet.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet, reducera antalet ledvärden resp. använd en annan kopplingstyp.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16690	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 Växling av referenssystem %4 inte möjligt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Referenssystem
Förklaring:	Vid aktiv generisk koppling har försök gjorts att växla referenssystem.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Avsluta kopplingen och aktivera den på nytt i önskat referenssystem.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16691	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 Växling av referenssystem %4 inte möjligt.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Referenssystem
Förklaring:	Vid aktiv generisk koppling har försök gjorts att växla referenssystem.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Avsluta kopplingen och aktivera den på nytt i önskat referenssystem.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16692	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 maximala antalet kopplingar i blocket (%4) överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Max. antal kopplingar
Förklaring:	Maximala antalet generiska kopplingar i blocket har överskridits.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Reducera antalet generiska kopplingar som programmerats i blocket.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16694 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 tillstånd/instruktion %4 inte möjlig.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Tillstånd, anvisning
Förklaring:	Med aktuellt tillstånd på den generiska kopplingen är de angivna instruktionerna inte tillåtna.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16695 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 tillstånd/instruktion %4 inte möjlig.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Tillstånd, anvisning
Förklaring:	Med aktuellt tillstånd på den generiska kopplingen är de angivna instruktionerna inte tillåtna.
Reaktion:	Cyklestart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16696 [Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 kopplingen är inte definierad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det skall utföras en instruktion till en inte definierad koppling.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Definiera och i förekommande fall aktivera kopplingen före instruktionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16697	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 kopplingen är inte definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det skall utföras en instruktion till en inte definierad koppling.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Definiera och i förekommande fall aktivera kopplingen före instruktionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16698	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 masteraxel/spindel %4 är inte definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det skall utföras en instruktion till en inte definierad masteraxel/spindel för en koppling.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Definiera och i förekommande fall aktivera masteraxeln/spindeln före instruktionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16699	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 masteraxel/spindel %4 är inte definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn
Förklaring:	Det skall utföras en instruktion till en inte definierad masteraxel/spindel för en koppling.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Definiera och i förekommande fall aktivera masteraxeln/spindeln före anvisningen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16700	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 felaktig matningstyp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	Vid gängsvarvning har matningen programmerats med en icke tillåten enhet. G33 (gंगा med konstant stigning) och matningen har inte programmerats med G94 eller G95. G33 (gंगा med konstant stigning) är aktiv (självhållande) och G63 dessutom programmerats i ett efterföljande block ((Konflikt! (G63 ligger i den 2:a G-gruppen , G33, G331 och G332 ligger i den 1:a G-gruppen). G331 eller G332 (gångning utan flytande tapphållare) och matningen har inte programmerats med G94.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd bara matningstyp G94 eller G95 vid gängsvarvningsfunktioner. Välj bort gängsvarvningsfunktionen med G01 efter G33 och före G63.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16701	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 följeaxel/spindel %4 koppling är inte definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det skall utföras en instruktion till en inte definierad koppling.
Reaktion:	Cyklestart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet. Definiera och i förekommande fall aktivera kopplingen före instruktionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16715	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 spindel ej i stillestånd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer
Förklaring:	Vid vald funktion (G74, referenspunktkörning) måste spindeln stå still.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera M5 eller SPOS/SPOSA före felaktigt block i NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16720	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 gängstigning = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid ett gängningsblock med G33 (gångning med konstant stigning) eller G331 (gångning utan flytande tapphållare) har ingen stigning programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Gångstigningen skall programmeras med tillhörande interpoleringsparameter för angiven geometriaxel.
 X -> I
 Y -> J
 Z -> K

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16730 [Kanal %1:] Block %2 axel %3 felaktig parameter

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Vid G33 (gångning med konstant stigning) har stigningsparametern inte tillordnats den hastighetsbestämmande axeln. Vid längs- och planaxlar skall gångstigningen programmeras med tillhörande interpoleringsparameter för angiven geometriaxel.
 X -> I
 Y -> J
 Z -> K

Vid konisk gänga riktar sig adresserna I, J, K efter axeln med längsta vägen (gänglängd). En 2:a stigning för den andra axeln skall dock inte anges.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Tillordna den hastighetsbestämmande axeln en stigningsparameter.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16735 [Kanal %1:] Block %2 Felaktig geometrieparameter (fel %3)

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Felspecifikation

Förklaring: Vid G335/G336 (gängskärning med klotformig gänga) kunde stigningsparametern inte tillordnas en hastighetsbestämmande axel. Felnumret specificerar orsaken noggrannare:
 Fel 1: Stigningsparametern passar inte till slutpunkten eller inte till den programmerade cirkelnivån.
 Fel 2: En cirkelbanvinkel större än 90 grader har programmerats.
 Fel 3: Cirkelbanan har en Helix-(skruvlinje-)andel.
 Fel 4: Cirkelbanan överskrider en av vinklarna 45/135/225/315 grader i programmeringen.
 Fel 5: Cirkelbanan överskrider en av vinklarna 45/135/225/315 grader efter medräkning av frames.
 Fel 6: Stigningen har inte programmerats för axeln med den längsta rörelsesträckan.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera cirkelprogrammeringen resp.
 - Tillordna stigningsparameter till axeln med den största rörelsesträckan.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16740 [Kanal %1:] Block %2 ingen geometriaxel programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Ingen geometriaxel har programmerats vid gängsvärning (G33) eller vid gängning utan flytande tapphållare (G331, G332). En geometriaxel krävs om en interpoleringsparameter har angivits. Exempel: N100 G33 Z400 K2; Gängstigning 2 mm, gängslut Z=400 mm N200 SPOS=0; Överför spindel till axeldrift N201 G90 G331 Z-50 K-2; Gängning med tapp till Z=-50, vänstergänga N202 G332 Z5; Återgång, automatisk riktningsväxling N203 S500 M03 ; Spindel åter till spindeldrift
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange geometriaxel och motsvarande interpolationsparameter.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16746	[Kanal %1:] Block %2 spindel %3 valt växelsteg %4 ej inställt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer %4 = Växelsteg
Förklaring:	Det första växelstegsatablocket är aktivt. Det önskade växelsteget har inte satts upp i det första växelstegsatablocket. Antalet uppsatta växelsteg har projekterats i MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS. Exempel på orsaken till alarm med 3 uppsatta växelsteg (MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS = 3): * ... M44 eller M45 har programmerats för aktuell spindel * ... M70 har programmerats och MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE är större än 3.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet: Bara tillåtna växelsteg, som har satts upp i MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS, kan läggas i. Begränsa M70-projekteringen (MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) till MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16747	[Kanal %1:] Block %2 spindel %3 ilagt växelsteg %4 för gängning ej inställt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer %4 = Växelsteg
Förklaring:	Med G331 har det andra växelstegsatablocket för gängning aktiverats. Det aktuella växelsteget har inte satts upp i det andra växelstegsatablocket. Antalet uppsatta växelsteg projekteras i MD35092 \$MA_NUM_GEAR_STEPS2. I rörelseblock är ingen växelstegsändring möjlig. Det till varvtalet passande växelsteget måste växlas in före rörelseblocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tillvägagångssätt för automatisk iläggning av passande växelsteg innan gängning: * Programmera spindelvarvtalet (S) i ett G331-block utan axelrörelser före gängningen (t.ex. G331 S1000) * Aktivera M40 för spindeln.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16748	[Kanal %1:] Block %2 spindel %3 växelsteg %4 förväntas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer %4 = Växelsteg
Förklaring:	Med G331 aktiveras det andra växelstegsatablocket för gängningen. I det aktuella rörelseblocket ligger det programmerade varvtalet (S) för huvudspindeln inte inom varvtalsområdet för det aktiva växelsteget. I rörelseblock är ingen växelstegsändring möjlig. Det till varvtalet passande växelsteget måste växlas in före rörelseblocket.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tillvägagångssätt för automatisk iläggning av passande växelsteg innan gängning: * Programmera spindelvarvtalet (S) i ett G331-block utan axelrörelser före gängningen (t.ex. G331 S1000) * Aktivera M40 för spindeln.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16750	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 SPCON ej programmerat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För programmerad funktion (rundaxel, positioneringsaxel) måste spindeln befinna sig i positionsreglering.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera positionsreglering av spindel med SPCON i föregående block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16751	[Kanal %1:] Block %2 Spindel / axel %3 SPCOF kan inte utföras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För programmerad funktion måste spindeln befinna sig i varvtalsreglering. I positionerings- eller axeldrift får positionsregleringen inte vara annullerad.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Överför spindeln till varvtalsreglering i föregående block. Detta kan ske med M3, M4 eller M5 för respektive spindel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16755	[Kanal %1:] Block %2 inget stopp krävs
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För programmerad funktion krävs inget stopp. Ett stopp krävs efter SPOSA eller efter M5 om nästa block skall växlas in först vid spindelstillestånd.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	Skriv inte instruktionen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16757	[Kanal %1:] Block %2 för följespindel %3 det finns redan en koppling till masterspindeln/axeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följespindelnummer
Förklaring:	En koppling har aktiverats, hos vilken följespindeln/axeln är aktiv med en annan koppling som masterspindel/axel. Länkade kopplingar kan inte bearbetas.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera i bearbetningsprogrammet, om följespindeln/axeln är aktiv med en annan koppling som masterspindel/axel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16758	[Kanal %1:] Block %2 för masterspindel %3 finns det redan en koppling till följespindel/axeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Masterspindelnummer
Förklaring:	En koppling har aktiverats, hos vilken masterspindeln/axeln är aktiv med en annan koppling som följespindel/axel. Länkade kopplingar kan inte bearbetas.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera i bearbetningsprogrammet, om masterspindeln/axeln är aktiv med en annan koppling som följespindel/axel.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16760	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 S-värde saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid gängning utan flytande tapphållare (G331 eller G332) saknas spindelvarvtalet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera spindelvarvtal under adressen S i [v/min] (trots axeldrift). Rotationsriktningen fås ur förtecknet på spindelstigningen: - Positiv gängstigning: Rotationsriktning som M03 - Negativ gängstigning: Rotationsriktning som M04
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16761	[Kanal %1:] Block %2 axel / spindel %3 kan inte programmeras i kanalen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Felaktig programmering: Axeln / spindeln kan inte programmeras i kanalen för tillfället. Alarmet kan komma om axeln / spindeln används i en annan kanal eller från PLC.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra NC-programmet. Använd "GET()".

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16762 [Kanal %1:] Block %2 spindel %3 gängningsfunktion är aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Spindelnummer

Förklaring: Felaktig programmering: Spindelfunktionen kan inte utföras för tillfället. Alarmet kommer om spindeln (masterspindel) är interpolatoriskt förbunden med axlar.

Felaktig programmering:

Spindelfunktionen kan inte utföras för tillfället.

Alarmet kommer om spindeln är interpolatoriskt förbunden med axlar.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra NC-programmet. Välj bort gängsvarvning eller gängning med tapp.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16763 [Kanal %1:] Block %2 Axel %3 Programmerat varvtal är otillåtet (noll eller negativt)

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Ett varvtal (S-värde) med värdet 0 eller ett negativt värde har programmerats.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmerat varvtal (S-värde) måste vara positivt. Beroende på användning kan värdet 0 accepteras (t.ex. G25 S0).

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16765 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 följespindel/-axel saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID

Förklaring: Följespindel/-axeln har inte angivits i NC-programmet.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-program.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16766	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 sträng inte interpreterbar
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	En koppling har aktiverats, där en icke interpreterbar sträng har skrivits in (t.ex. blockväxlingsförhållande).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16767	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 masterspindel/-axel saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Masterspindel/-axeln har inte angivits i NC-programmet.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.
16769	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 för många kopplingar för axel %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För angiven axel/spindel har fler masteraxlar/-spindlar än vad som är tillåtet definierats.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16770	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 mätsystem saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	En av följande spindelfunktioner, som fordrar positionsreglering, har programmerats SPCON, SPOS, SPOSA COUPON, G331/G332. Den minsta förutsättningen för positionsreglering är ett mätsystem. I MD30200 \$MA_NUM_ENCS för den programmerade spindeln har inget mätsystem projekterats.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Komplettera med ett mätsystem.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16771	[Kanal %1:] Block %3 Följeaxel %2 Överlagrad rörelse inte frigiven
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För den angivna axel kan ingen växelsynkronisering och ingen överlagrad rörelse utföras, eftersom dessa inte är frigivna i VDI-gränssnittet. Detta alarm kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit17 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] bit11 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Sätt NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX5002.4 (frigivning överlagring av följeaxel).
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
16772	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 är följeaxel, koppling öppnas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel, Spindel
Förklaring:	Axeln är aktiv som följeaxel i en koppling. I driftart REF öppnas kopplingen. Alarmet kan undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, Bit29 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit0 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kopplingen stängs igen genom att driftart REF lämnas.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
16773	[Kanal %1:] Axel %2 är följeaxel. Axel-/spindelspärr för masteraxel %3 och %4 är olika
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel, Spindel %3 = Axel, Spindel %4 = Axel, spindel
Förklaring:	Axeln är aktiv som följeaxel i en koppling. Masteraxlarna har beträffande axel-/spindelspärr olika tillstånd. Alarmet kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 =1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit1 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ställ alla ledaxlar såväl som axel/spindelspärr lika
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

16774	[Kanal %1:] För följeaxel/spindel %2 synkroniseringen har avbrutits
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Synkroniseringsförfarandet har avbrutits för den angivna axeln (EGONSYN, EGONSYNE eller COUP). Det finns olika grund för avbrott av synkroniseringsförfarandet. - RESET - Programslut - Axelns övergår i Nachführen - Snabbstopp på grund av ett alarm
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Om avbrott i synkroniseringsförfarandet kan tolereras resp. önskas, så kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit2 = 1. Endast vid elektronisk växel EG: Om inte synkroniseringsförfarandet skall avbrytas, så kan detta uppnås genom att man anger blockväxlingskriterium FINE i EGONSYN eller EGONSYNE.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16775	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 axel %4 det finns inget mätsystem
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En av följande spindelfunktioner, som fordrar positionsreglering, har programmerats SPCON, SPOS, SPOSA COUPON, G331/G332. Den minsta förutsättningen för positionsreglering är ett mätsystem. I MD30200 \$MA_NUM_ENCS för den programmerade spindeln har inget mätsystem projekterats.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Komplettera med ett mätsystem.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16777	[Kanal %1:] Block %2 Koppling: För masteraxel %4, följeaxel %3 inte till förfogande
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling där följespindel/-axel för tillfället inte står till förfogande har aktiverats. Möjliga orsaker är: - Spindeln / axeln är aktiv i en annan kanal. - Spindeln / axeln har körts från PLC och är ännu inte frigiven.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Flytta ledspindel/-axel med spindel-/ axelväxling till därför avsedd kanal eller frige från PLC.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16778	[Kanal %1:] Block %2 Koppling: Ringkoppling vid följeaxel %3 och masteraxel %4 ej tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling har aktiverats, som med hänsyn tagen till andra kopplingar, framkallar en ringkoppling. Detta kan inte entydigt beräknas.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Projektera kopplingen enligt maskindata eller korrigera NC-programmet (MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16779	[Kanal %1:] Block %2 Koppling: För många kopplingar för axel %3, se aktiv masteraxel %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För angiven axel/spindel har fler masteraxlar/-spindlar än vad som är tillåtet definierats. Som sista parameter har en masteraxel/ett masterobjekt angivits, som angiven axel/spindel redan är kopplad till.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16780	[Kanal %1:] Block %2 följespindel/-axel saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Följespindeln/-axeln har inte angivits i NC-programmet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16781	[Kanal %1:] Block %2 masterspindel/-axel saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Masterspindel/-axeln har inte angivits i NC-programmet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16782	[Kanal %1:] Block %2 Följespindel/-axel %3 inte tillgänglig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling där följespindel/-axel för tillfället inte är tillgänglig har aktiverats. Möjliga orsaker är: - Spindel/axeln är aktiv i en annan kanal. - Spindel/axeln har körts från PLC och är ännu inte frigiven.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Aktivera ledspindel/-axel med spindel/-axelväxling i avsedd kanal eller frige från PLC.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16783	[Kanal %1:] Block %2 Masterspindel/-axel %3 inte tillgänglig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling där masterspindel/-axel för tillfället inte är tillgänglig har aktiverats. Möjliga orsaker är: - En börvärdeskoppling är vald och spindel/axeln är aktiv i en annan kanal. - Spindel/axeln har körts från PLC och är ännu inte frigiven.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Aktivera ledspindel/-axel med spindel/-axelväxling i avsedd kanal eller frige från PLC.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
16785	[Kanal %1:] Block %2 identiska spindlar/axlar %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling där följespindel/-axel är identisk med masterspindel/-axel har aktiverats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 - Projektera koppling enligt MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1
 - eller korrigera NC-program.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16786 [Kanal %1:] Block %2 det finns redan en koppling till masterspindel %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Masterspindelnummer

Förklaring: En koppling behöver kopplas in, hos vilken följespindeln är aktiv med en annan masterspindel. Vid synkronspindelfunktionen är bara en masterspindel tillåten. Den aktiva masterspindeln visas som sista alarmparameter.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Innan inkoppling av den nya kopplingen, koppla bort den existerande kopplingen. Om flera masterspindlar / -axlar behövs måste funktionen ELG sättas in.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16787 [Kanal %1:] Block %2 Kopplingsparametern kan inte ändras

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Angiven koppling är skrivskyddad. Därmed kan kopplingsparametrarna inte ändras.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 - Tag bort skrivskyddet (se MD21340 \$MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
 - eller korrigera NC-program.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16788 [Kanal %1:] Block %2 ringkoppling

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: En koppling som med hänsyn tagen till andra kopplingar, framkallar en ringkoppling har aktiverats. Denna kan inte entydigt beräknas.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 - Projektera koppling enligt MD21300 \$MC_COUPLE_AXIS_1
 - eller korrigera NC-program.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16789 [Kanal %1:] Block %2 flerfaldig koppling

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	En koppling har aktiverats, där axlarna/spindlarna redan är belagda av en annan koppling. Parallellkopplingar kan inte bearbetas.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera i NC-programmet om axlarna inte redan är aktiva i en annan koppling.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16790	[Kanal %1:] Block %2 parameter är noll eller saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En koppling har aktiverats, där en relevant parameter har angivits med noll eller den har inte skrivits in. (t.ex. nämnare vid utväxlingsförhållande).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Projektera koppling enligt SD42300 \$SC_COUPLE_RATIO_1 - eller korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16791	[Kanal %1:] Block %2 parameter är inte relevant
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En koppling har aktiverats, där en icke relevant parameter har angivits (t.ex. parameter för ELG).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16792	[Kanal %1:] Block %2 För många kopplingar för axel/spindel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För angiven axel/spindel har fler masteraxlar/-spindlar än vad som är tillåtet definierats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16793	[Kanal %1:] Block %2 ingen transformationväxling p.g.a. koppling av axel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Angiven axel är en följeaxel i ett transformationsförband. Vid aktiverad koppling kan transformation inte växlas.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet. Deaktivera koppling(ar) för denna axel innan transformationsväxling, eller växla inte transformation.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16794 [Kanal %1:] Block %2 ingen referenspunktkörning p.g.a. koppling av axel/spindel %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Angiven axel är en (Gantry-)följeaxel och kan därmed inte referenspunktköras.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program. Deaktivera koppling(ar) för denna axel innan referenspunktkörning eller referera inte. En gantry-följeaxel kan inte refereras för sig.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16795 [Kanal %1:] Block %2 sträng kan inte interpreteras

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En koppling har aktiverats, där en icke interpreterbar sträng har skrivits in (t.ex. blockväxlingsförhållande).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-program.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16796 [Kanal %1:] Block %2 koppling ej definierad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En koppling skall aktiveras, vars parametrar varken är programmerade eller projekterade.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigera NC-programmet eller MD - Programmera kopplingen med COUPDEF eller projektera med MD.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

16797 [Kanal %1:] Block %2 koppling är aktiv

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En operation skall utföras där ingen koppling får vara aktiv. T.ex. får COUPDEL eller TANGDEL inte användas för aktiva kopplingar.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet; välj bort kopplingen med COUPOF eller TANGOF.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16800	[Kanal %1:] Block %2 Rörelseinstruktion DC/CDC är inte tillåten för axel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Nyckelordet DC (Direct Coordinate) får endast användas för rundaxlar. Det medför körning till programmerad absolutposition med kortaste sträcka. Exempel: N100 C=DC(315)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Ersätt nyckelordet DC i visat NC-block med AC (Absolute Coordinate). Berör visning av alarmet en felaktig axeldefinition, så kan axeln förklaras som rundaxel med axelspecifika MD30300 \$MA_IS_ROT_AX. Korresponderande maskindata: MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16810	[Kanal %1:] Block %2 Rörelseinstruktion ACP är inte tillåten för axel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Nyckelordet ACP (Absolute Coordinate Positive) är endast tillåtet för "moduloaxlar". Det medför körning till programmerad absolutposition i angiven riktning.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Ersätt nyckelordet ACP i visat block med AC (Absolute Coordinate). Berör visning av alarmet en felaktig axeldefinition, så kan axeln förklaras som rundaxel med modulomvandling, med axelspecifika MD30300 \$MA_IS_ROT_AX och MD30310: \$MA_ROT_IS_MODULO. Korresponderande maskindata: MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

16820	[Kanal %1:] Block %2 Rörelseinstruktion ACN är inte tillåten för axel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Nyckelordet ACN (Absolute Coordinate Negative) är endast tillåtet för "moduloaxlar". Det medför körning till programmerad absolutposition i angiven riktning.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal / service. Ersätt nyckelordet ACN i visat block med AC (Absolute Coordinate). Berör visning av alarmet en felaktig axeldefinition, så kan axeln förklaras som rundaxel med modulomvandling, med axelspecifika MD30300 \$MA_IS_ROT_AX och MD30310 \$MA_ROT_IS_MODULO. Korresponderande maskindata: MD30320 \$MA_DISPLAY_IS_MODULO
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16830 [Kanal %1:] Block %2 felaktig position programmerad för axel/spindel %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För en moduloaxel har en position utanför det tillåtna området 0 - 359,999 programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera positionen inom området 0 - 359,999.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

16903 [Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> inte tillåten i aktuellt tillstånd

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Avsedd aktion kan för tillfället inte bearbetas. Detta kan t.ex. uppstå under inläsning av maskindata.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta tills det andra uppdraget är slutfört, eller avbryt med reset och upprepa betjäningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16904 [Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> inte tillåten i aktuellt tillstånd

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Bearbetningen (Program, Jog, Blocksökning, Referenspunktkörning...) kan inte startas resp. fortsätta i aktuellt tillstånd.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera av programtillstånd och kanaltillstånd.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16905 [Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> inte tillåten

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Bearbetningen kan inte startas resp. fortsätta. En start accepteras endast om en NCK-funktion kan startas. Exempel: I driftart JOG accepteras en start om t.ex. funktionsgeneratoren är aktiv eller en JOG-rörelse tidigare har stoppats med stopp-knappen.
Reaktion:	Alarmreaktion i automatikdrift.
Åtgärd:	Kontrollera av programtillstånd och kanaltillstånd.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16906 [Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> avbruten på grund av ett alarm

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Aktionen har avbrutits på grund av ett alarm.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Avhjälپ felet och kvittera alarmet. Starta sedan om förloppet.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16907 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> endast möjlig i stopp-tillstånd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Aktionen får endast utföras i stoppat tillstånd.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera av programtillstånd och kanaltillstånd.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16908 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> Endast möjlig i reset-tillstånd eller vid blockslut

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Aktionen får endast utföras i Reset eller vid blockslut.
I driftart JOG får vid driftartsväxling ingen axel, som körs som geometriaxel i vridet koordinatsystem, vara aktiv som PLC- eller kommandoaxel (startad med statisk synkron aktion). D.v.s. sådana axlar måste sättas i tillståndet 'neutral axel'.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontroll av programtillstånd och kanaltillstånd.
Kontrollera i driftart JOG om axlarna är PLC- resp. kommandoaxlar.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16909 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte tillåten i aktuell driftart

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: För den aktiverade funktionen måste en annan driftart aktiverats.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera betjäning och driftart.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16911 [Kanal %1:] Växling till annan driftart är inte tillåtet

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Växling från överlagra till annan driftart är inte tillåtet.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Efter att överlagra har avslutats är växling till annan driftart åter tillåtet.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16912	[Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> endast möjlig i Reset-tillstånd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen kan endast utföras i reset-tillstånd. Exempel: Val av program genom HMI eller kanalkommunikation(INIT) kan endast genomföras i reset-tillstånd.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Reset eller vänta till bearbetning är färdig.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16913	[BAG %1:] [Kanal %2:] Driftartsväxling: Aktion %3<ALNX> är ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = BAG-nummer %3 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Växling till önskad driftart är inte tillåten. Växling kan endast göras i reset. Exempel: Programbearbetning stoppas i driftart AUTO med Cykelstopp. Därefter sker en driftartsväxling till JOG (Programtillstånd avbrutet). Från denna driftart kan man endast växla till driftart AUTO och inte till driftart MDA!
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Antingen kan knappen Reset tryckas och därmed återställs programbearbetningen eller välja den driftart som var aktiv tidigare.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16914	[BAG %1:] [Kanal %2:] Driftartsväxling: Aktion %3<ALNX> är ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = BAG-nummer %3 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Felaktig driftartsväxling t.ex.: AUTO->MDAREF
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera betjäning och vald driftart.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16915	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte tillåten i aktuellt block
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Avbryter man rörelseblock med ASUP'ar, så måste efter avslut av ASUP en fortsättning av det avbrutna programmet vara möjligt (reorganisering av blockberedning). Den 2:a parametern beskriver vilken aktion blockberedningen ville avbryta.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Låt programmet fortsätta till ett reorganiserbart NC-block eller ändra i NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16916	[Kanal %1:] Repositionering: Aktion %2<ALNX> inte möjligt i aktuellt tillstånd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Repositioneringen av blockberedning är inte möjligt för tillfället. Ev. kan en driftartväxling inte ske. Den 2:a parametern beskriver genom vilken aktion repositioneringen skulle genomföras.

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Låt programmet fortsätta till ett reorganiserbart NC-block eller ändra i NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16919 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte tillåten vid aktivt alarm

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen kan inte utföras på grund av ett alarm resp. kanalen befinner sig i ett feltillstånd.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Tryck på RESET-knappen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16920 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> är redan aktiv

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	En identiskt aktion är redan under bearbetning.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta tills den föregående proceduren är avslutad och upprepa därefter betjäningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16922 [Kanal %1:] Subprogram: Aktion %2<ALNX> maximalt antal subprogramnivåer överskridet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Genom olika aktioner kan aktuellt bearbetningsförlopp avbrytas. Beroende på aktion aktiveras olika ASUP-program. Dessa ASUP-program kan även de avbrytas på samma sätt som användarprogram. Av minnesorsaker är ett valfritt antal subprogramnivåer inte möjligt för ASUP-program. Exempel: Ett interrupt avbryter aktuell programbearbetning. Ytterligare högprioriterade interrupts avbryter det tidigare aktiverade ASUP-programmet. Möjliga aktioner är: DryRunOn/Off, DekoderaEnkelblockOn, RaderaReststräcka, Interrupts
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Utlös inte händelsen i detta block.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16923 [Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> inte tillåten i aktuellt tillstånd

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Den momentana bearbetningen kan inte stoppas eftersom en förberäkningsprocess är aktiv. Detta gäller t.ex. för laddning av maskindata och vid blocksökning till det att sökmålet har hittats.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Avbrott med RESET!
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16924	[Kanal %1:] Varning: Programtest förändrar verktygsförvaltningsdata
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Vid programtest förändras verktygsdata. Data kan efter avslut av programtestet inte automatiskt återställas på rätt sätt. Operatören anvisas med detta alarm att göra datasäkring på data resp. efter avslut kan data åter laddas in.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Spara verktygsdata på HMI och ladda in dessa igen efter "ProgtestOff".
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16925	[Kanal %1:] Programpåverkan: Aktion %2<ALNX> inte tillåtet i aktuellt tillstånd, Aktion %3<ALNX> aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn %3 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen är avvisad, eftersom en driftarts- eller underdriftartsväxling pågår (omkoppling till Automatik, MDA, JOG, överlagra, digitalisera,...). Exempel: Alarmet kommer om knappen för Cykelstart trycks in under en driftarts- eller underdriftartsväxling från t.ex. AUTO till MDA, innan NCK har bekräftat valet av driftart.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Upprepa aktion.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16926	[Kanal %1:] Kanalkoordinering: Aktion %2 i block %3 ej tillåten, Märke %4 redan satt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktion %3 = Blocknummer %4 = Märkenummer
Förklaring:	Aktionen är avvisad, det märke som skall sättas är redan satt. Kontrollera programmet. Exempel: SETM(1) ; CLEARM(1) ; Märket måste först återställas. SETM(1)
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Upprepa aktion.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16927	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte tillåten vid aktiv interrupt-behandling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen får inte aktiveras under en interrupt-behandling (t.ex. växling av mode).
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Reset resp. vänta tills interrupt-behandlingen är färdig.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16928	[Kanal %1:] Interruptbehandling: Aktion %2<ALNX> inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Ett programavbrott i ett block som inte kan reorganiseras har aktiverats. Exempel på möjliga programavbrott i detta fall: - Körning mot fast anhåll - Vdi-kanal radering av reststräcka - Vdi-axiell radering av reststräcka - Mätning - Mjukvarugräns - Axelbyte - Axel kommer från återföring - Servo ur drift - Byte av växelsteg när akt. växelsteg inte är samma som önskat växelsteg I angivet block handlar det om: - Uppsamlingsblock från blocksökning (utom det sista uppsamlingsblocket) - Block vid avbrott av överlagring.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Utlös inte händelsen i detta block.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
16930	[Kanal %1:] Föregående och aktuellt block %2 måste delas av ett block som kan utföras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer
Förklaring:	Språkfunktionerna WAITMC, SETM, CLEARM, WRTPR och MSG får endast programmeras ensamma i ett NC-block. För att undvika hastighetssvackor hängs dessa block internt i NCK på efterföljande NC-block (vid WAITMC till det föregående NC-blocket). Med anledning av detta måste det alltid stå ett utförbart block (inget räkneblock) mellan NC-blocken. Ett utförbart NC-block innehåller t.ex. rörelser, en hjälpfunktion, STOPRE, fördröjningstid, etc. Upplysning: Detta gäller inte för programmeringen av MSG med tilläggsparametern "1", här skapas då ett eget block, vilket avbryter banstyrningsdriften.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Lägg till ett utförbart block mellan föregående och aktuellt NC-block. Exempel: N10 SETM. N15 STOPRE ; infoga utförbart NC-block N20 CLEARM.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
16931	[Kanal %1:] Subprogram: Aktion %2<ALNX> maximalt antal subprogramnivåer överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring:	Genom olika aktioner kan aktuell bearbetning avbrytas. Beroende på aktion aktiveras olika ASUP-program. Dessa ASUP-program kan även de avbrytas på samma sätt som användarprogrammet. Av minnesorsaker är ett valfritt antal subprogramnivåer inte möjligt för ASUP-program. Exempel: Undvik upprepat avbrott under ett inkörningsblock vid repositionering - avvakta tills detta har bearbetats. Möjliga aktioner är: Driftartsväxling, SlashOn/Off, överlagra
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Framkalla blockväxling och upprepa aktion.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16932	[Kanal %1:] Konflikt vid aktivering av användardata typ %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Datatyp
Förklaring:	Genom funktionen "Aktivera användardata" (PI-service _N_SETUDT) ändras ett datablock (verktygskorrektör, inställbara nollpunktsförflyttning eller basframe), som samtidigt skrivs från de i fördekodering befintliga NC-blocken. I konfliktfall återställs det från HMI inmatade värdet. I parameter %2 anges vilket datablock som berörs: 1: Aktiv verktygskorrektör 2: Basframe 3: Aktiv nollpunktsförflyttning
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera inmatningar i HMI och ev. upprepa dessa.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16933	[Kanal %1:] Interruptbehandling: Aktion %2<ALNX> ej tillåten i aktuellt tillstånd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Om stopp har uppkommit över blockgränser på grund av en Reorg-händelse, kan det förekomma att ett block som inte kan reorganiseras har växlats in. I denna situation måste Reorg tyvärr avbrytas! Reorg-händelse är t.ex. subprogramavbrott, radering av reststräcka och interrupts.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med Reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16934	[Kanal %1:] Interruptbehandling: Aktion %2<ALNX> inte möjlig på grund av stopp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Reorg-händelse är t.ex. subprogramavbrott, radering av reststräcka och interrupts, axelbyte, lämna tillståndet återföring. I denna situation överlappar två Reorg-händelser varandra. Därmed uppkommer den 2:a Reorg-händelsen i 1:a blocket som har genererats av föregående händelse (t.ex. tvingas axelbyte fram 2 ggr. efter varandra). Axelbyte leder till Reorg i de kanaler där en axel oförberett tas bort. För ovan nämnda förlopp måste exakt det block stoppas som gör att IPO-bufferten blir full. Det kan göras med stopp-knappen eller StopAll, eller med ett alarm under projektering av INTERPRETERSTOP eller genom dekodering av enkelblock.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med Reset
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16935 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte möjlig på grund av blocksökning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen är inte tillåten eftersom blocksökning är aktiv via programtest. Blocksökning via programtest: "PI-Service _N_FINDBL med modeparamter 5" Vid denna typ av sökning får varken programtest eller testmatning aktiveras.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Aktivera actionen efter avslut av sökning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16936 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte möjlig på grund av testmatning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen är inte tillåten eftersom testmatning är aktiv. Exempel: Blocksökning via programtest: "PI-Service _N_FINDBL med modeparamter 5) får inte aktiveras vid aktiv testmatning.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med Reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16937 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte möjlig på grund av programtest

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen är inte tillåten eftersom programtest är aktiv. Exempel: Blocksökning via programtest: (PI-Service _N_FINDBL med modeparamter 5) får inte aktiveras vid aktiv programtest.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Koppla ifrån programtest.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16938 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> avbruten på grund av aktivt byte av växelsteg

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Reorg-händelser är bl.a. subprogramavbrott, radering av reststräcka, interrupts, axelbyte, lämnande av tillståndet återföring. Dessa händelser väntar på avslut av byte av växelsteg. Den maximala väntetiden har dock gått ut.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Programmet måste avbrytas med Reset och eventuellt måste MD10192 \$MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME ökas.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16939 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> avisad på grund av aktivt byte av växelsteg

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Reorg-händelser som är möjliga i stoppat tillstånd, t.ex. driftartsväxling, väntar på avslut av en växelstegsväxling. Den maximala väntetiden har dock löpt ut.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Upprepa aktionen eller öka MD10192 \$MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16940 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> väntar på byte av växlesteg

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Reorg-händelse väntar på avslut av ett byte av växelsteg. Under väntetiden visas detta alarm.

Reaktion: Visning av alarm.

Visning av varning.

Åtgärd: Alarmet kan undertryckas med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 == 0.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

16941 [Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> avisad, eftersom ännu ingen programhändelse har bearbetats

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Inställningarna i MD20108 \$MC_PROG_EVENT_MASK kräver att vid reset eller PowerOn måste en ASUP startas automatiskt. De implicit utlösta ASUP betecknas i allmänhet med "Händelsestyrt programanrop" eller "Programevent". I alarmsituationen kunde denna ASUP ännu inte aktiveras, därför måste aktionen (i regel start av bearbetningsprogram) avisas.

Orsaker varför ASUP inte kunde lösas ut:

ASUP-programmet saknas (/ _N_CMA_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF)

ASUP får endast startas i refererat tillstånd (se MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK)

READY saknas (p.g.a. alarm)

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Ladda programmet

Kontrollera MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK

Kvittera alarm.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16942 [Kanal %1:] Startinstruktion, Aktion %2<ALNX> inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn

Förklaring: Alarmet uppkommer för tillfället bara tillsammans med aktionen SERUPRO. SERUPRO är förkortning för blocksökning via programtest.

SERUPRO söker exakt på sökmålet och har följaktligen satt denna kanal i mode "Programtest". Med Start-instruktionen i K1 har en annan kanal K2 startats på riktigt, d.v.s. därmed har axlar startats på riktigt i sökningen.

Om detta alarm blockeras (se hjälp) kan användaren utnyttja ovanstående förhållande på så sätt att man först väljer in mode Programtest i K2 med PLC och sedan låter K2 gå till ett naturligt stopp, stoppar K2 för att sedan deaktivera Programtest.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Alarmet kan undertryckas med MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK, bit 1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16943	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte möjlig på grund av en ASUP
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Aktionen i 2:a parametern har avvisats eftersom en ASUP är aktiv. För tillfället avvisas endast den integrerade sökningen med detta alarm. Integrerad sökning aktiveras när sökning startas i stoppat programtillstånd. Med andra ord: Ett program har exekverats till ett ställe och man "hoppas över" en efterföljande parameterdel med blocksökning, för att sedan köra vidare. Detta är inte möjligt när man har stoppat i en ASUP, eller om en ASUP har varit invald före stoppet. En ASUP startas när den utlösande ASUP-händelsen inträffar, ASUP kan dock inte startas (t.ex. ASUP startar inte på grund av inläsningsspärr eller stopp-knapp). Då är det utan betydelse om en användar-ASUP eller system-ASUP har löst ut. Användar-ASUP aktiveras med FC9 eller snabba ingångar. Följande händelser leder till system-ASUP: - Byte av mode - Overstore till - Avbrott av subprogramnivå - Aktivering av enkelblock Typ 2 - Aktivering av maskindata - Aktivering av användardata - Byte av annulleringsnivå - Dryrun TILL/FRÅN - Programtest FRÅN - Korrekturblock alarm - Editor-Mode i Teach in - Extern nollpunktsförflyttning - Axelbyte - Radering av reststräcka - Mätning
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Upprepa actionen efter avslut av ASUP.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16944	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> inte möjligt på grund av aktiv blocksökning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	NCK bearbetar för tillfället antingen blocksökningens aktionsblock eller framkörningsrörelsen efter blocksökningen. I denna situation måste actionen (alarmets 2:a parameter) avvisas. För tillfället avvisas endast den integrerade sökningen med detta alarm. Integrerad sökning aktiveras när sökning startas i stoppat programtillstånd. Med andra ord: Ett program har exekverats till ett ställe och man "hoppas över" en efterföljande parameterdel med blocksökning, för att sedan köra vidare.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Upprepa actionen efter sökningens framkörningsrörelse.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16945	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> fördröjs till blockslut
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Pågående aktion (t.ex. dryrun On/Off, byte av avmaskningsnivå...) borde aktiveras omedelbart, men aktionen kan inte aktiveras förrän vid blockslut eftersom en gång bearbetas för tillfället. Aktionen aktiveras något senare. Exempel: Mitt i en gång aktiveras Dryrun, då startar rörelsen med hög hastighet vid nästa block.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmet kan stängas av via MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 17==1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16946	[Kanal %1:] Start med START är inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanal-id
Förklaring:	Detta alarm aktiveras endast vid "Group-Serupro". "Group-Serupro" aktiveras med MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK, Bit 2 och tillåter återstart av hela kanalgrupper vid sökning. Med MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START bestäms vilken kanal som i allmänhet startas från PLC och vilken kanal som endast får startas från en annan kanal med instruktionen START. Alarmet kommer när kanalen startats med instruktionen START och MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START == FALSE.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START, eller koppla bort "Group-Serupro" (se MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16947	[Kanal %1:] Start via PLC är inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanal-id
Förklaring:	Detta alarm aktiveras endast vid "Group-Serupro". "Group-Serupro" kopplas in med MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK, Bit 2 och tillåter återstart av hela kanalgrupper vid sökning. Med MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START bestäms vilken kanal som i allmänhet startas från PLC och vilken kanal som endast får startas från en annan kanal med instruktionen START. Alarmet kommer när kanalen startats via PLC och MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START == TRUE.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa MD22622 \$MC_DISABLE_PLC_START, eller koppla bort "Group-Serupro" (se MD10708 \$MN_SERUPRO_MASK).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16950	[Kanal %1:] Sökning med stopp-block
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Hänvisningsalarm. Sökningen genomfördes inte på avbrottsblocket, utan kort dessförinnan. Detta så kallade "stopp-block" är skapat av programmeringskommandot IPTRLOCK, eller implicit definierat via MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK. Därmed skall man säkerställa att man inte genomför en sökning i kritiska programområden (t.ex. valsfräsning). Alarmet visar alltså att man istället för söka på det egentliga tidigare avbrutna blocket, söker på ett annat block. Detta förfarande är önskat och alarmet tjänar bara som hänvisning.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK och språkkommandot IPTRLOCK.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16951	[Kanal %1:] Sökning i skyddat programavsnitt
Parameter:	%1 = Kanalnummer

Förklaring:	Med instruktionen IPTRLOCK och IPTRUNLOCK kan programmeraren markera ett skyddat detaljprogramavsnitt. Varje sökning i detta programavsnitt kvitteras med detta alarm 16951. Med andra ord: Om alarmet kommer, har användaren startat en sökning (typ Serupro) och sökmålet ligger inom ett skyddat område! Ett skyddat område kan även definieras med MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK. Hänvisning: Alarmet kan skapas först efter det att simulationen har avslutats under sökning. Alarmet kan inte sättas omedelbart med start av sökning.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 \$MC_AUTO_IPTR_LOCK och instruktionen IPTRLOCK.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16952	[Kanal %1:] Startinstruktion inte möjlig p.g.a. MDA
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	NCK:n bearbetar för tillfället en ASUP i driftart MDA. I denna konstellation är programinstruktionen "Start" inte tillåten för en annan kanal. Varning: Startas en ASUP från JOG, så kan NCK:n internt växla till MDA, om NCK dessförinnan var i MDA och inte var i RESET. Anmärkning: Utan detta alarm skulle alltid den andra kanalens MDA-buffert startas.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	ASUP i AUTO eller starta AUTO -> JOG
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16953	[Kanal %1:] För följeaxel %2 är SERUPRO inte tillåtet, eftersom masteraxel %3 inte har axel-/spindelspärr
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Följeaxelnamn, följespindelnummer %3 = Masteraxelnamn, masterspindelnummer
Förklaring:	Alarmet kommer för tillfället endast tillsammans med aktionen SERUPRO. SERUPRO är förkortningen av blocksökning via programtest. SERUPRO är endast möjlig vid aktiv koppling om alla följeaxlar/spindlar tillhörande masteraxlar/spindlar har aktiv axel-/spindelspärr.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Sätt axel-/spindelspärr för masteraxeln
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16954	[Kanal %1:] Block %2 Programmerat stopp i stopp-delay-område är förbjudet.
Parameter:	%1 = Kanal-id %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett programområde (stopp-delay- område), som är markerat inom DELAYFSTON och DELAYFSTOF, har en programinstruktion som leder till stopp använts. Här är förutom G4 inga andra programinstruktioner tillåtna som kortfristigt leder till stopp. Ett stopp-delay-område kan även definieras med MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK och instruktionerna DELAYFSTON DELAYFSTOF
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

16955	[Kanal %1:] Stopp i Stop-Delay-område fördröjs
Parameter:	%1 = Kanal-id
Förklaring:	I ett programområde (stopp-delay-område), som är markerat inom DELAYFSTON och DELAYFSTOF, har en händelse inträffat, som leder till stopp. Stoppet fördröjs och utförs efter DELAYFSTOF. Ett stopp-delay-område kan även definieras med MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK och instruktionerna DELAYFSTON DELAYFSTOF
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

16956	[Kanal %1:] Program %2 kan pga den globala startspärren inte startas.
Parameter:	%1 = Kanal-id %2 = (sökväg med programnamn)
Förklaring:	Det i denna kanal utvalda programmet kan inte startas, då en "Global startspärr" har satts. Upplysning: PI "_N_STRTLK" sätter den "Globala startspärren" och PI "_N_STRTUL" raderar den "Globala startspärren" igen Alarmet kopplas in med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Upphäv "Global startspärr" och starta om.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16957	[Kanal %1:] Stop-delay-område undertrycks
Parameter:	%1 = Kanal-id
Förklaring:	Programområdet (Stopp-delay-område), som är markerat inom DELAYSTON och DELAYSTOF, kunde inte aktiveras. Därmed verkar alla stopp omgående och fördröjs inte! Detta sker alltid när man bromsar in i ett stopp-delay-område, dvs innan stopp-delay-området, påbörjas en inbromsning som slutar först i stopp-delay-området. Kommer man in i stopp-delay-området med övermaning 0, så kan stopp-delay-området därför inte aktiveras Exempel för detta: en G4 innan stopp-delay-området tillåter användaren att sänka övermaningen till 0. Därmed börjar nästa block i stopp-delay-området med övermaning 0 och det beskrivna alarmet uppstår. MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit-7 kopplar först till detta alarm.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	MD11550 \$MN_STOP_MODE_MASK och instruktionerna DELAYFSTON DELAYFSTOF
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

16959	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> förbjudet under pågående simulationssökning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Funktion (2 parameter) får inte aktiveras under en pågående simulationssökning.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Avvakta sökavslutning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16960	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> förbjudet under UTFÖR PROGRAMOMRÅDE.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Funktionen (2:a parametern) får inte aktiveras under UTFÖR PROGRAMOMRÅDE.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Avvakta slutet på utför programområde.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16961	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> under syntax-check förbjuden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Funktionen (2:a parametern) får inte aktiveras under syntax-check. Anmärkning: Syntax-checken betjänas med följande PI-tjänster: _N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Invänta slutet av syntax-checken, eller avbryt syntax-checken med Reset, eller avbryt syntax-checken med PI _N_CHKABO.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16962	[Kanal %1:] NCK-datortiden reducerad, start ej tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Den tillgängliga datortiden hos NCK:n har sänkts, därför har starter spärrats. Datorkapaciteten räcker inte till för en programbearbetning. NCK:ns datorkapacitet kan bli sänkt av HMI:n genom en detaljprogramsimulation.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Invänta simulationsslut eller tryck RESET i en godtycklig kanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16963	[Kanal %1:] ASUP-starten förkastades
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	En extern ASUP-start från programtillstånd AVBRUTEN har förkastats av en av följande orsaker: - Bit 0 i MD11602 \$MN_ASUP_START_MASK är inte satt - ASUP-prioriteten är för låg eller MD11604 \$MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL är för högt inställd
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera maskindata eller anpassa prioriteten för de ASUPs som skall utföras
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

16964	[Kanal %1:] Init-block har inte bearbetats fullständigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Vid uppstarten bearbetas Init-block, vilka sørjer för att styrningen initialiseras korrekt. Alarmet sätts ut när bearbetningen (mest på grund av tidigare aktiva alarm) inte kunde avslutas riktigt.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Åtgärda de aktuella alarmen
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
16965	[Kanal %1:] SAFE.SPF-uppstarten inte avslutad
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Alarmet utlöses när Safety-programmet /N_CST_DIR/N_SAFE_SPF skall utföras vid uppstart och inte har avslutats efter fyra gånger tiden som fastlagts i MD \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT. Orsaken till detta kan vara en mycket lång utförandetid för SAFE.SPF. Kanalnumret anger vilken kanal som har förorsak till störningen.
Reaktion:	NC ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Kanal ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Cykelstopp vid alarm. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ökning av \$MN_SAFE_SPL_START_TIMEOUT.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen. Starta om NC-programmet.
16966	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> under JOG-Retract förbjudet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Funktionen (2:a parametern) får inte aktiveras under JOG-Retract.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Avsluta JOG-Retract med hjälp av RESET.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
16967	[Kanal %1:] Aktion %2<ALNX> under förberedelse av skyddsområdet inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Aktionsnummer/Aktionsnamn
Förklaring:	Funktionen (2:a parametern), vilken har aktiverats genom PI _N_PROT_A, får inte aktiveras under förberedandet av skyddsområdet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta tills PI _N_PROT_A är avslutat eller avbryt PI med RESET.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17000	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt antal symboler överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det genom maskindata MD28020 \$MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL fastställda maximala antalet symboler har överskridits.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Ändra maskindata - Reducera antalet symboler (variabler, subprogram, parametrar)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17001	[Kanal %1:] Block %2 Ytterligare minne saknas för verktygs-/magasindata
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Antalet följande verktygs-/magasindatastorheter i NC:n anges i maskindata: - Antal verktyg + antal slipdatablock: MD18082 \$MN_MM_NUM_TOOL - Antal skär: MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA Verktyg, slipdatablock, skär kan användas oberoende av verktygsförvaltningen. Minne för följande data är endast tillgängligt om motsvarande bit i MD18080 \$MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK är satt. - Antal övervakningsdatablock: MD18100 \$MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA - Antal magasin: MD18084 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE - Antal magasinplatser: MD18086 \$MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION Följande storhet bestäms med programvarukonfiguration: Antal magasinavståndsdatablock: P2 tillåter 32 sådana avståndsdatablock. Definition: - 'Slipdatablock': till ett verktyg av typ 400 till 499 kan slipdata definieras. Ett sådant datablock belägger dessutom det minne som är avsatt för ett skär. - 'Övervakningsdatablock': Varje skär till ett verktyg kan utökas med övervakningsdata. - Om alarmet uppkommer vid skrivning av en av parametrarna \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, då måste det kontrolleras om maskindata MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE är rätt inställda. MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC bestämmer hur många olika index1-angivelser för ett index2-värde som får göras MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE bestämmer hur många olika mellanlagringsplatser i index2 som får benämnas. Om ett multitool skulle skapas resp. dess platser, då visar alarmet att antingen skulle fler multitool skapas än som är tillåtet via MD18083 \$MN_MM_NUM_MULTITOO, eller när alarmet uppkommer vid skapandet av multitoolplatser, då visar alarmet att fler multitoolplatser skulle skapas än som är tillåtet via MD18085 \$MN_MM_NUM_MULTITOO_LOCATIONS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Ändra maskindata - Ändra NC-programmet; d.v.s. reducera antalet felaktiga storlekar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

17010	[Kanal %1:] Block %2 ytterligare minne saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid bearbetning/inläsning av data från aktivt arbetsminne har fastställts att tillräckligt minne saknas (t.ex. vid stora flerdimensionella fält eller vid uppläggning av verktygskorrektörminne).

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Förminska fälten, respektive datahanteringen av subprogramanrop, ställ mer minnesutrymme till förfogande för verktygskorrektörer och användarvariabler (maskindata MM_...). Se /FB/, S7 minneskonfiguration.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17018	[Kanal %1:] Block %2 felaktigt värde för parameter %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Parameternamn
Förklaring:	Den angivna parametern har tilldelats ett felaktigt värde. För parametern \$P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM är endast värdena =1 för WKS =3 för ENS tillåtna.
Reaktion:	Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tilldela ett annat värde.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17020	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet array-index1
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Allmänt: En läs- eller skrivinstruktion till en fältvariabel med ogiltigt 1:a fältindex har programmerats. Fältindex måste ligga inom den definierade fältstorleken och de absoluta gränserna (0 - 32 766). PROFIBUS-periferi: Vid läsning/skrivning av data har ett ogiltigt slot-/I/Q-områdesindex använts. Orsak: 1.: Slot-/I/Q-områdesindex >= max. tillgängligt antal slot-/I/Q-områden. 2.: Slot-/I/Q-områdesindex refererar till ett slot-/I/Q-område som inte har konfigurerats. 3.: Slot-/I/Q-områdesindex refererar till ett slot-/I/Q-område som inte är frigivet för systemvariabler. Det gäller speciellt: Om alarmet uppträder vid skrivning av en av parametrarna \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, då måste kontrolleras om MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC är riktigt inställd. MD18077 \$MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC bestämmer hur många olika index1-angivelser för ett index2-värde som får göras. Om ett MT-nummer programeras kan värdet kollidera med ett redan definierat T-nummer eller ett redan definierat magasin-nummer.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar inmatningen för fältelement i instruktionen för de definierade storlekarna. Vid användning av SPL i Safety-Integrated kan fältindex underkastas ytterligare inskränkningar via optionsdata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

17030	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet array-index1
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Allmänt: En läs- eller skrivinstruktion för en fältvariabel med ogiltigt 2:a fältindex har programmerats. Fältindex måste ligga inom de definierade fältstorlekarna och de absoluta gränserna (0 - 32 766). PROFIBUS-periferi: Ett försök har gjorts att läsa/skriva data utanför Slot-/I-/Q-områdesgränsen för det angivna Slot-/I-/Q-området. Speciellt gäller: Om alarmet uppkommer vid skrivning av någon av parametrarna \$TC_MDP1/\$TC_MDP2/\$TC_MLSR, då måste det kontrolleras, om MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE är korrekt inställd. MD18076 \$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE bestämmer hur många olika mellanlagringsplatser i Index2 som får benämnas.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera inmatningen för fältelementet vid åtkomstinstruktionen enligt de definierade storlekarna.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
17035	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet array-index 3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Allmänt: Det har programmerats en läs- eller skrivåtkomst till en fältvariabel med ogiltigt 3:e fältindex. Det giltiga fältindexena måste ligga inom den definierade fältstorleken och den absoluta gränsen (0 - 32 766).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera inmatningen för fältelementet i instruktionen enligt de definierade storlekarna.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
17040	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet axelindex
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En läs- eller skrivinstruktion för en axiell variabel har programmerats, där axelnamnet inte entydigt kan avbildas på en maskinaxel. Exempel: Skrivning av ett axiellt maskindata \$MA_... [X]= ... ; men geometriaxel X skulle inte kunna avbildas på en maskinaxel genom en transformation!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort transformationen före beskrivningen av axiella data (nyckelord: TRAFOOF) eller använd maskinaxelnamnen som axelindex.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
17050	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet värde
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Ett värde har programmerats vilket överskrider värdeområdet eller ett gränsvärde för en variabel eller ett maskindata. T.ex. - I en strängvariabel (t.ex. GUD eller LUD) skall en sträng skrivas som är längre än den i variabeldefinitionen angivna stränglängden. - Ett ogiltigt värde skall skrivas till en verktygs- eller magasinförvaltningsvariabel (t.ex. otillåtet skärnummer i \$TC_DPCE[x,y] eller otillåtet magasinplatsnummer i \$TC_MDP2[x,y]. - Värdet från MTL är falskt. MTL måste programmeras med ett multiverktygs platsnummer, ett multiverktyg, som i kommandot har T=magasinplatsnummer programmerat i samma NC-block. - Ett otillåtet värde skall skrivas i \$P_USEKT eller \$A_DPB_OUT[x,y]. - Ett otillåtet värde skall skrivas i en maskindata (t.ex. MD10010 \$MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0). - Vid åtkomst av ett enstaka frameelement har en annan framekomponent än TRANS, ROT, SCALE eller MIRROR adresserats, eller funktionen CSCALE har försetts med en negativ skalfaktor. Ett multitool-nummer har programmerats, som kolliderar med ett redan definierat T-nummer eller ett redan definierat magasin-nummer. Vid programmering av DELMLOWNER: Instruktionen kan inte programmeras med T-numret för ett verktyg som är bestyckat i ett multitool.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Adressera endast framekomponenter med de därför avsedda nyckelorden; Programmera skalfaktor inom gränserna 0,000 01 till 999,999 99.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17052	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet värde/parametervärde av typ STRING
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett programmerat värde av typen STRING används redan. T.ex. - Namnet på ett nytt multitool är redan tilldelat ett annat multitool, verktyg eller magasin. - Namnet på ett nytt verktyg är redan tilldelat ett annat verktyg med samma duplonummer eller till ett multitool. - Namnet på ett nytt magasin är redan tilldelat till ett multitool.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmerat värde av typ STRING är inte tillåtet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17055	[Kanal %1:] Block %2 GUD-variabel saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Under proceduren MEACALC, hittades inte de erforderliga GUD-variablerna vid läs- eller skrivåtkomst.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera att alla GUD'ar har lagts upp för MEACALC.
 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].

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17060 [Kanal %1:] Block %2 Nödvändigt dataområde för stort

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Maximal minnesplats om 8kByte som finns till förfogande för en symbol har överskridits.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Minska fältdimensionen

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17070 [Kanal %1:] Block %2 Data skrivskyddat

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det har försökts att skriva till en skrivskyddad variabel (t.ex. en systemvariabel). Safety Integrated: Safety-systemvariabler får endast skrivas från Safety-SPL-programmet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Ändra aktuellt detaljprogram.

Safety Integrated:

- Radera skrivning av Safety-systemvariabler i andra detaljprogram än Safety-SPL-programmet
- Kontrollera frigivningen av Safety-funktionen

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17071 [Kanal %1:] Block %2 Data lässkyddat

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett försök har gjorts att läsa en lässkyddad variabel (t.ex. systemvariable).

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen sätt motsvarande åtkomsträttighet eller ändra detaljprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17080 [Kanal %1:] Block %2 %3 värde mindre än undre gräns

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = MD

Förklaring: Ett försök har gjorts att beskriva ett maskindata med ett värde som är mindre än den fastställda undre gränsen.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Fastställ inmatningsgränser för maskindata och använd värden inom dessa gränser.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17090 [Kanal %1:] Block %2 %3 Värde högre än övre gräns

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = MD
Förklaring:	Ett försök har gjorts att skriva ett maskindata med ett värde som är större än den fastställda övre gränsen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Fastställ inmatningsgränser för maskindata och använd värden inom dessa gränser.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17095 [Kanal %1:] Block %2 Ogiltigt värde

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett ogiltigt värde har försökt att skrivas till ett maskindata, t.ex noll.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera värdetillordning, t.ex. ett värde inom tillåtna värdegränser samt skiljt från noll.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17100 [Kanal %1:] Block %2 digital ingång/komparator nr. %3 ej aktiverad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nr. på ingång
Förklaring:	Ett försök har gjorts att läsa en digital ingång n över systemvariabel \$A_IN[n], som inte har aktiverats via MD10350 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS resp. via systemvariabel \$A_INCO[n] läsa en komparatoringång som tillhör en icke aktiverad komparator.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra NC-programmet eller maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17110 [Kanal %1:] Block %2 digitala utgång nr. %3 ej aktiverad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nr. på utgång
-------------------	---

Förklaring:	Ett försökt har gjorts att läsa eller sätta en digital NCK-utgång (plint X121) med hjälp av systemvariabel \$A_OUT [n] med index[n] större än angiven övre gräns i MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera index [n] i systemvariabeln \$A_OUT [n] endast mellan 0 och värdet i MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17120	[Kanal %1:] Block %2 analog ingång nr. %3 ej aktiverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nr. på ingång
Förklaring:	Man har med hjälp av systemvariabel \$A_INA[n] försökt att läsa en analog ingång n, som inte har aktiverats med MD10300 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra NC-programmet eller maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17130	[Kanal %1:] Block %2 analog utgång nr. %3 ej aktiverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nr. på utgång
Förklaring:	Man har försökt att skriva eller läsa en analog utgång n med hjälp av systemvariabeln \$A_OUTA[n] vilken inte har aktiverats med MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra NC-programmet eller maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17140	[Kanal %1:] Block %2 NCK-utgång %3 är tillordnad en funktion över maskindata
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nr. på utgång
Förklaring:	Den programmerade digitala/analog utgången är tillordnad en NCK-funktion (t.ex. mjukvarunocker).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Använd en annan utgång eller deaktivera konkurrerande NC-funktion över maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17150	[Kanal %1:] Block %2 Maximalt %3 NCK-utgångar kan programmeras i blocket
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Antal
Förklaring:	I ett NC-block får inte fler än de angivna antalen utgångar programmeras. Antalet HW-utgångar bestäms i maskindata: MD10360 \$MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS och MD10310 \$MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera färre digitala/analog utgångar i ett block. Angivet max.antal gäller separat för analoga resp. digitala utgångar. Programmera ev. två NC-block.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
17160	[Kanal %1:] Block %2 Inget verktyg valt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det har försökts att över systemvariablerna: \$P_AD [n]: innehåll i parameter(n: 1 - 25) \$P_TOOL: aktivt D-nummer (skärnummer) \$P_TOOLL [n]: aktiv verktygslängd (n: 1 - 3) \$P_TOOLR: aktiv verktygsradie påverka aktuella verktygskorrektörsdata, trots att inget verktyg är valt.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera resp. aktivera verktygskorrektören i NC-programmet innan systemvariabler används. Exempel: N100 G.. ... T5 D1 ... LF Med kanalspecifika maskindata: MD22550 \$MC_TOOL_CHANGE_MODE ny verktygskorrektör vid M-funktion MD22560 \$MC_TOOL_CHANGE_M_CODE M-funktion vid verktygsväxling fastställs om aktivering av en verktygskorrektör skall ske i block med T-ord eller om nya korrektörsvärden skall gälla först tillsammans med M-ordet för verktygsväxling.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
17170	[Kanal %1:] Block %2 För många symboler
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	De fördefinierade symbolerna kunde inte läsas in vid uppstart.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17180 [Kanal %1:] Block %2 otillåtet D-nummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I visat block anropas ett D-nummer som inte är definierat och därmed inte finns.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera verktygsanropet i bearbetningsprogrammet:
- Är korrekt VT-korrekturnummer programmerat? Om inget D-nummer anges tillsammans med VT-växel instruktion så blir det med MD20270 \$MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT inställda värdet aktivt, det är standardmässigt D1.
- Är verktygsparametrar (VT-typ, längd,...) definierade? Måtten på verktygets skär måste i förväg matas in i NCK antingen via betjäningspanelen eller med en VT-data fil.
Beskrivning av systemvariabler \$TC_DPx[t, d] som de ser ut i en VT-data fil
x ... Korrektör-parameternummer P
t ... Tillhörande verktygsnummer T
d ... VT-korrektörnummer D

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17181 [Kanal %1:] Block %2 T-Nr.= %3, D-Nr.= %4 existerar inte

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = T-nummer
%4 = D-nummer

Förklaring: Ett D-nummer som NCK inte känner till har programmerats. Standardmässigt relaterar D-numren till angivet T-nummer. Om funktionen "Flata D-nummer" är aktiv, då ges T=1 ut.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Om programmet är felaktigt, åtgärda felet med blockkorrektur och fortsatt programmet.
Om datablocket saknas, ladda ett datablock från NC för nämnda T/D-värden (över HMI, med överlagra) och fortsatt programmet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17182 [Kanal %1:] Block %2 Otillåtet summakorrektur-nummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det har försökts att komma åt en ej definierad summakorrektur hos aktuellt skär.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera åtkomst av summakorrekturminne med \$TC_SCP*, \$TC_ECP*, Val av summakorrektur DLx, resp. val av verktyg Ty, resp. val av korrektur Dz.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17183	[Kanal %1:] Block %2 H-nummer finns redan i T-nr.= %3, D-nr.= %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = T-nummer %4 = D-nummer
Förklaring:	Varje H-nummer (utom H=0) får endast anges 1 gång i varje TO-enhet. Angivet skär har redan H-numret. Om H-nummer skall anges flera gånger måste MD10890 \$MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 1 sättas
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra programmet: - Välj annat H-nummer
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
17188	[Kanal %1:] D-nummer %2 vid verktyg T-nr. %3 och %4 definierade
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Korrekturnummer D %3 = T-nummer första verktyg %4 = T-nummer andra verktyg
Förklaring:	Entydigheten för nämnt D-nummer %2 i kanal %1 TO-enhet saknas. Nämda T-nummer %3 och %4 har båda en korrektur med nummer %2. Vid aktiv verktygsförvaltning gäller även: Nämda T-nummer tillhör verktygsgrupper med olika beteckning.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	1. Sörj för entydighet i D-numreringen inom TO-enheten. 2. Om entydighet inte är nödvändigt, använd inte instruktionen som orsakade felet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17189	[Kanal %1:] D-nummer %2 för verktyget i magasin/-plats %3 och %4 definierade
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Korrekturnummer D %3 = Magasin/-plats-nummer första verktyg, '/' som skiljetecken %4 = Magasin/-plats-nummer andra verktyg, '/' som skiljetecken
Förklaring:	Entydigheten för nämnda D-nummer %2 i TO-enhet i kanal %1 saknas. Nämda T-nummer %3 och %4 har båda en korrektur med nummer %2. Vid aktiv verktygsförvaltning gäller även: Nämnda T-nummer tillhör verktygsgrupper med olika beteckning.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	1. Sörj för entydighet i D-numreringen inom TO-enheten; t.ex. genom att ge D-nummer nytt namn. 2. Om entydighet inte är nödvändigt, använd inte instruktionen som orsakade felet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17190	[Kanal %1:] Block %2 otillåtet T-nummer %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = T-nummer

Förklaring:	I visat block avropas ett verktyg som inte är definierat och därmed inte finns. Verktyget kännetecknas av sitt T-nummer, sitt namn, eller sitt namn och duplonummer. Om funktionen T=magasinplats är aktiverad och programmerad, så betyder det programmerade T-numret magasinplatsnumret. Alarmet kan då visa, att det programmerade magasinplatsnumret är ogiltigt. Om funktionen T=magasinplats är aktiverad och programmerad och därtill funktionen Multitool är aktiverad och MTL är programmerat i programraden, så kan alarmet också betyda, att på den med T=magasinplats programmerade platsen det inte finns något multitool, eller att på den med MTL programmerade multitoolplatsen inte finns något verktyg.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera verktygsanropet i NC-detaljprogrammet: - Har korrekt verktygsnummer T.. programmerats? - T=magasinplats programmering: Har korrekt magasinplatsnummer programmerats? - MTL programmering: Finns på ett multitool på den programmerade magasinplatsen resp. finns ett verktyg på den programmerade multitoolplatsen? - Är verktygsparametrar P1 - P25 definierade? Skärstålets mått måste vara angivet antingen i förväg med hjälp av inmatning via betjäningspanel eller via inmatning över V24-gränssnittet. Beskrivning av systemvariabler \$P_DP x [n, m] n ... tillhörande verktygsnummer T m ... skärstålnummer D x ... parameternummer P
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17191	[Kanal %1:] Block %2 T= %3 existerar inte, program %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = T-nummer eller T-beteckning %4 = Programnamn
Förklaring:	En verktygsbeteckning som NCK inte känner till har programmerats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Om programpekaren står på ett NC-block som innehåller nämnd T-beteckning: Om programmet är felaktigt, korrigera programmet med blockkorrektur och fortsätt programmet. Om datablocket saknas, lägg till ett datablock. D.v.s. ladda verktygets datablock med alla definierade D-nummer från NCK (över MMC, med överlagra) och fortsätt sedan programmet. Om programpekaren står på ett NC-block som inte innehåller nämnd T-beteckning: Felet uppkom redan tidigare i programmet under programmeringen av T, alarmet ges dock ut först med växelinstruktionen. Om programmet är felaktigt - T5 programmerat istället för T55 - då kan aktuellt block korrigeras med blockkorrektur; d.v.s. om det endast står M06, kan blocket korrigeras till T55 M06. Den felaktiga raden T5 kvarstår så länge i programmet tills dess att det avbryts med RESET eller programslut. Vid komplexa programstrukturer med indirekt programmering är det möjligt att ingen korrektur av programmet är möjligt. Då kan man endast hjälpa sig lokalt med ett överlagringsblock - t.ex. med T55. Om datablocket saknas, lägg till ett datablock. D.v.s. ladda verktygets datablock med alla definierade D-nummer från NCK (över MMC, med överlagra) programmera T med överlagra och fortsätt sedan programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17192	[TO-enhet %1:] Ogiltig VT-benämning från '%2', Duplonr. %3. Inga ytterligare ersättningsverktyg i '%4' möjligt.
Parameter:	%1 = TO-enhet %2 = Verktygsbeteckning %3 = Duplonummer %4 = Grupp-beteckning
Förklaring:	Verktyget med nämnd verktygsbeteckning, duplonummer kan inte anta beteckningen Grupp-beteckning. Orsak: Anatalet maximalt tillåtna ersättningsverktyg har redan definierats. Genom namntillordningen sker en ny tillordning resp. omflyttning av verktygen i en verktygsgrupp, som redan har maximalt tillåtet antal ersättningsverktyg för denna maskin.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Arbeta med färre ersättningsverktyg eller fråga maskintillverkaren efter annan inställning av maximalt antal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17193	[Kanal %1:] Block %2 Aktivt verktyg sitter inte längre i VT-hållarnr./Spindelnr.: %3. program %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Verktygshållarnummer / Spindelnummer %4 = Programnamn
Förklaring:	Verktyget i nämnd verktygshållare/spindel, där senaste verktygsväxlingen som master-verktygshållare resp. masterspindel skedde, är utväxlat. Exempel: N10 SETHTH(1) N20 T="VT1" ; VT-växling i master VT-hållare 1 N30 SETMTH(2) N40 T1="VT2" ; VT-hållare är sido-verktygshållare Utväxling av verktyget leder inte till annullering av korrektör. N50 D5; Val av ny korrektör. Det finns inget aktuellt verktyg som D kan härröras till, dvs. D5 härrör sig till T-nr.=0, som leder till korrektör 0.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra programmet. - Sätt önskad spindel som huvudspindel resp. verktygshållare som master VT-hållare. - Återställ därefter eventuell huvudspindel resp. master VT-hållare.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17194	[Kanal %1:] Block %2 Inget lämpligt verktyg funnet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	- Det har försökts att använda ett icke definierat verktyg. - Det specificerade verktyget tillåter ingen åtkomst. - Inget verktyg med önskade egenskaper finns till förfogande. - MTL=MT-plats T=magasinplatsnummer har programmerats. Inget multitool på den programmerade platsen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera åtkomst av verktyg: - Stämmer parametring av instruktionen? - Kan verktyget på grund av sitt tillstånd inte tillåta åtkomst?

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17195 [Kanal %1:] Block %2 Otilåtet verktygshållarnummer %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Verktygshållarnummer

Förklaring: I visat block har anrop gjorts till en verktygshållare som inte är definierad.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera programmeringen av verktygshållaren i NC-programmet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17200 [Kanal %1:] Block %2 radering av data för verktyg %3 är inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = T-nummer

Förklaring: Man har försökt radera verktygsdata för ett i bearbetningen befintligt verktyg ur NC-programmet. Verktygsdata för ett i bearbetningen befintligt verktyg får inte raderas. Detta gäller för såväl det med T valda eller inväxlade verktyget, som för det verktyg där konstant periferihastighet eller verktygsövervakning är aktiv.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera åtkomsten till verktygskorrektörsminnet med \$TC_DP1[t,d] = 0 eller välj bort verktyget .

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17202 [Kanal %1:] Block %2 Radering av magasindata är inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Man har försökt att radera magasindata som för tillfället inte kan raderas. Ett magasin som har tillståndet "Verktug i rörelse" kan inte raderas. En verktygsadapter som för tillfället är tillordnad en magasinplats kan inte raderas. En verktygsadapter kan inte raderas om MD18104 \$MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER har värdet -1.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Misslyckas raderingsförsöket av ett magasin
\$TC_MAP1[m] = 0 ; radera magasin med m=magasinnr.
\$TC_MAP1[0] = 0 ; radera alla magasin
\$TC_MAP6[m] = 0 ; radera magasin samt de däri placerade verktygen, då måste man se till att vid tidpunkten för anropet får magasinet inte ha tillståndet "Verktug i rörelse".
Misslyckas raderingsförsöket av en verktygsadapter
\$TC_ADPTT[a] = -1 ; radera adapter med nummer a
\$TC_ADPTT[0] = -1 ; radera alla adapterar,
då måste den först datamässigt raderas från magasinplatsen resp. magasinplatserna - med \$TC_MPP7[m,p] = 0 ;
m=magasinnr., p=platsnr. på platsen som är tillordnad adaptern.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17210	[Kanal %1:] Block %2 Åtkomst till variabel är inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Variabeln kan inte läsas / skrivas direkt ur NC-programmet. Den är endast tillåten tillsammans med rörelsesynkrona aktioner. Exempel på variabel: \$P_ACTID (vilka plan är aktiva) \$AA_DTEPB (axiell reststräcka för ansättning pendling) \$A_IN (avfråga ingång) Safety Integrated: Safety-PLC-systemvariabler får bara läsas under SPL-idrifttagningsfasen.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
17212	[Kanal %1:] Verktögsförvaltning: Handverktyg %3, växla in Duplonr %2 till spindel/verktögsställare %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Duplonr. %3 = Verktögsbeteckning %4 = Verktögsställarnummer (Spindelnummer).
Förklaring:	Hänvisning om att angivet handverktyg måste sättas i angiven verktögsställare/spindel före fortsättning av programmet. Ett handverktyg är ett verktyg vars data NCK känner till, men som inte har tillordnats en magasinplats och därför inte är fullt tillgängligt för den automatiska verktögsväxlingen via NCK och i regel inte heller för maskinen. Det angivna handverktyget kan också vara ett VT i ett MT. Då växlas MT:t in.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att nämnt handverktyg förs till verktögsställaren. Efter PLC-kvittering av instruktionen "Verktögsväxlare in" raderas alarmet automatiskt.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
17214	[Kanal %1:] Werkzeugverwaltung: Hämta handverktyg %3 från spindel/verktögsställare %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Verktögsställarnummer (Spindelnummer). %3 = Verktögsbeteckning
Förklaring:	Hänvisning om att angivet handverktyg före fortsättning av programmet måste hämtas från angiven verktögsställare/spindel. Ett handverktyg är ett verktyg vars data NCK känner till, men som inte har tillordnats en magasinplats och därför inte är fullt tillgängligt för den automatiska verktögsväxlingen via NCK och i regel inte heller maskinen. Det angivna handverktyget kan ingå i ett MT. Då tas MT:t bort.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att nämnt handverktyg hämtas från verktögsställaren. Efter PLC-kvittering av instruktionen "Verktögsväxlare in" raderas alarmet automatiskt. Man kan bara arbeta effektivt med handverktyg om det understöds av PLC-programmet.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
17215	[Kanal %1:] Verktögsförvaltning: Tag bort handverktyg %3 från mellanlagringsplats %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Mellanlagringsplats nummer %3 = Verktögsbeteckning

Förklaring:	Hänvisning om att angivet handverktyg måste tas bort från angiven mellanlagringsplats innan programmet kan fortsätta. Ett handverktyg är ett verktyg vilkens data är känt av NCK:n men som inte är tillordnad en magasinplats och därför inte är till fullo tillgängligt för den automatiska verktygsväxlingen via NCK och i regel inte heller maskinen. Det angivna handverktyget kan ingå i ett MT. Då måste MT tas bort.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att det angivna handverktyget tas bort från mellanlagringsplatsen. Efter PLC-kvitteringen för verktygsväxlingens borttagningskommando raderas alarmet automatiskt. Med handverktyg kan man endast arbeta effektivt när detta stöds via PLC-programmet.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

17216	[Kanal %1:] Hämta hand-VT från VT-hållare %4 och växla in hand-VT %3 %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Duplonr. %3 = Verktygsbeteckning %4 = Verktygshållarnummer (Spindelnummer).
Förklaring:	Hänvisning till att nämnt handverktyg före fortsättning av programmet måste lämnas till nämnd verktygshållare/spindel, och där hämta befintligt handverktyg. Ett handverktyg är ett verktyg vars data NCK känner till, men som inte har tillordnats en magasinplats och därför inte är fullt tillgängligt för den automatiska verktygsväxlingen via NCK och i regel inte heller maskinen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att handverktyget växlas ut. Efter PLC-kvittering av instruktionen "Verktgsväxlare in" raderas alarmet automatiskt. Man kan bara arbeta effektivt med handverktyg om det understöds av PLC-programmet.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

17218	[Kanal %1:] Block %2 Verktyg %3 kan inte vara handverktyg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Verktygsbeteckning
Förklaring:	Det angivna verktyget har en ägarplats resp. det finns en plats reserverad i ett reellt magasin för detta verktyg. Det kan därför inte vara ett handverktyg.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Korrigera NC-programmet - Säkerställa med programmering av "DELRMRES" att ingen referens finns till en reell magasinplats.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17220	[Kanal %1:] Block %2 verktyg existerar inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om man försöker kalla på ett verktyg som inte är definierat, med dess T-nr., VT-namn eller VT-namn och duplonummer, t.ex när verktyg skall placeras på magasinplatsen med hjälp av programmering av \$TC_MPP6 = 'toolNo'. Detta fungerar först då både magasinplats och det med 'toolnr' bestämda verktyget har blivit definierat. Det inte existerande VT kan också vara ett multitool (multitool behandlas som ett VT).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17224	[Kanal %1:] Block %2 verktyg T/D= %3 verktygstyp %4 är inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = invändning T-nr. / D-nr. %4 = invändning verktygstyp
Förklaring:	På denna anläggning är det inte möjligt att välja verktygskompensering för verktyg av angivna verktygstyper. Det stora antalet verktygstyper kan inskränkas av maskintillverkaren och även reduceras i enstaka styrsystemsmodeller. Använd endast verktygstyper som är tillåtna för den här anläggningen. Kontrollera om, vid verktygsdefinition, ett fel har uppstått.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-program eller verktygsdata
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
17230	[Kanal %1:] Block %2 duplonummer redan bestämt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarmet visas när man försöker att beskriva ett verktygs duplonummer, till vars namn ett annat verktyg (annat T-nummer) med samma duplonummer är definierat.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
17240	[Kanal %1:] Block %2 felaktig verktygsdefinition
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarmet visas om man försöker att ändra ett verktygsdata som sedan skulle leda till att datakonsistensen skulle förstöras resp. att definitionen skulle bli motsägelsefull.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
17250	[Kanal %1:] Block %2 felaktig magasindefinition
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarmet visas om man försöker att ändra ett magasindata som sedan skulle leda till att datakonsistensen skulle förstöras resp. att definitionen skulle bli motsägelsefull.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera NC-programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17255 [Kanal %1:] Block %2 Magasinplatshierarkier har raderats

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: När \$TC_MAMP2 bit 15 ändras, raderas eventuell befintliga hierarkier på grund av betydelseändring.
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Fastställ magasinplatshierarkier på nytt.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17260 [Kanal %1:] Block %2 felaktig magasinplatsdefinition

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Om man försöker att ändra ett magasinplatsdata, som sedan skulle leda till att datakonsistensen skulle förstöras resp. att definitionen skulle bli motsägelsefull.
 Ex.: Om parameter \$TC_MPP1 (=platstyp) skrivs med 'Spindel-/verktygshållarplats' då kan man råka i konflikt med den begränsande MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS.
 Avhjälpande åtgärd är då, antingen - om styrningmodellen tillåter det - att öka värdet för MD18075 \$MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS eller att korrigera magasindefinitionen.
 Ett VT får inte samtidigt :
 - Vara laddat på två olika magasinplatser.
 - Ingå i ett multitool och i en magasinplats.
Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Korrigera NC-programmet.
Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17261 [TO-enhet %1:] Alla värden från %3 för magasin %2 kan inte visas.

Parameter: %1 = TO-enhet
 %2 = Magasinnummer
 %3 = Parameternamn
Förklaring: Det kan inte göras ingrepp i alla magasinplatsdata för användare (\$TC_MPPCx[magNo, locNo] via BTSS.
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: - Minska antingen OEM-magasinplatsparametrarnas antal. (MD18092 \$MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM).
 - eller minska antalet magasinplatser i nämnt magasin. (\$TC_MAP6[magNo], \$TC_MAP7[magNo])
 Produkten av de 3 nämnda parametrarna får inte överstiga 32767.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
 Detta är ett upplysningsalarm.

17262 [Kanal %1:] Block %2 Illegal verktygs-adapteroperation

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Om man försöker att definiera eller lossa en verktygsadaptertillordning med avseende på en magasinplats, och denna magasinplats redan har en annan verktygsadapter, eller om ett verktyg redan finns där resp. - vid lossning av tillordningen - det fortfarande sitter ett verktyg på platsen. Om MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR har värdet -1, då kan adaptern inte skapas med en skrivoperation till en ännu inte definierad adapter. Med detta värde på maskindatat kan endast adapterdata beskrivas från sådan adaptern som redan (automatiskt) har tillordnats magasinplatser.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Tillordna maximalt en adapter till en magasinplats. - Det får inte finnas något verktyg på magasinplatsen. - MD18108 \$MN_MM_NUM_SUMCORR med värde -1: Om ett alarm kommer vid skrivning till en av systemvariablerna \$TC_ADPTx (x=1,2,3,T), då måste skrivoperationen ändras så att endast de med magasinplatser förbundna adapterdata beskrivs.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17270	[Kanal %1:] Block %2 Call-by-reference: Otillåten variabel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Maskindata och systemvariabler får inte överföras som Call-by-reference-parameter.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet: Tillordna maskindatats eller systemvariabelns värde till en lokal programvariabel och överför sedan denna som parameter.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17500	[Kanal %1:] Block %2 axel %3 är ingen delningsaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En delningsaxelposition för en axel har programmerats med nyckelorden CIC, CAC eller CDC, den har dock inte har definierats som delningsaxel med maskindata.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Tag bort programinstruktionen för delningsaxeln (CIC, CAC, CDC) ur NC-programmet eller deklarera avsedd axel som delningsaxel. Delningsaxeldeklaration: MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (delningsaxeltillordning) Axeln definieras som delningsaxel, om en tillordning till en delningsaxel skett i en delningspositionstabell. 2 tabeller är möjliga (värde 1 eller 2). MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 MD10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (antal positioner för 1:a/2:a delningsaxeln) Standardvärde: 0, Maximalvärde: 60 MD10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n] MD10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n] (Positioner för 1:a delningsaxel) Absoluta axelpositioner skall anges. (Listans längd definieras med MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17501	[Kanal %1:] Block %2 delningsaxel %3 med Hirth-tandning är aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Funktionen 'Hirth-tandning' är aktiverad för delningsaxeln, denna axel kan därför endast köra till delningspositioner, någon annan körning av axeln är inte möjlig. Programmeringar från PRESETON eller PRESETONS är inte tillåtet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigera NC-programmet Korrigera FC16 resp. FC18 anropet Annullera MD30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
17502	[Kanal %1:] Block %2 Delningsaxel %3 med Hirth-tandning fördröjt stopp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Funktionen 'Hirth-tandning' är aktiverad för delningsaxeln och övermanningen står på 0 eller ett annat stoppvillkor är aktivt (t.ex. VDI-snittställesignaler). Eftersom man endast kan stanna vid delningsaxelpositioner, kommer körning till nästa möjliga delningsaxelposition att göras. Alarmet visas till positionen är uppnådd eller till stoppvillkoret har deaktiverats.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta tills nästkommande delningsposition är uppnådd eller ställ in övermanningen > 0 eller deaktivera annat stoppvillkor.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
17503	[Kanal %1:] Block %2 delningsaxel %3 med Hirth-tandning och axel är inte referenspunktkörd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Funktionen 'Hirth-tandning' är aktiverad för delningsaxeln och axeln skall köras fast den inte är referenspunktkörd.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Referenspunktkör axeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17505	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 delningsaxel %4 med Hirth-tandning är aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn
Förklaring:	Funktionen 'Hirth-tandning' är aktiverad för delningsaxeln. Denna axel kan därför endast köra till delningspositioner, annan körning av axeln är inte möjlig.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigerar detaljprogrammet Korrigerar FC16 resp. FC18 anropet Annullera MD30505 \$MA_HIRTH_IS_ACTIVE
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17510	[Kanal %1:] Block %2 Otillåtet index för delningsaxel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Programmerat index för delningsaxeln ligger utanför positionstabellens område. Exempel: Man ska med 1:a positioneringsaxeln köra absolut till den 56:e positionen i den med axelspecifika MD30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB tillordnade listan, antalet positioner är dock bara t.ex. 40 (MD10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40). N100 G.. U=CAC (56) Eller vid ekvidistanta avstånd är programmerat index <= 0. Eller man försöker under en MOV-rörelse att köra till en position utanför tillåtet område.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera delningsaxelpositionen i NC-programmet enligt längden på aktuell positionstabell eller utöka positionstabellen med önskade värden och anpassa listlängden.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17600	[Kanal %1:] Block %2 Preset på transformerad axel %3 är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Den programmerade Preset-axeln är delaktig i den aktuella transformationen. Därmed är en sättning av ärvärdet (preset) inte möjligt för denna axel (gäller för PRESETON och PRESETONS). Exempel: Maskinaxel A skall på absolut positionen A 300 sättas till det nya ärvärdet A 100. : N100 G90 G00 A=300 N101 PRESETON A=100
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Undvik sättning av ärvärden för axlar som deltar i en transformation eller välj bort transformationen med nyckelordet TRAFOOF.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

17601	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 preset för axel %4 inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En ärvärdessättning (preset) är inte möjlig för denna axel, eftersom - axeln är i rörelse - axeln är delaktig i en transformation - axeln blir aktuellt kollisionsovervakad - spindelns körrörelse är ännu inte avslutad - referenspunktkörning (G74) är aktiv - geometriaxeln befinner sig inte i tillståndet 'neutral axel'
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Undvik ärvärdessättning, resp. försätt motsvarande geometriaxel med hjälp av RELEASE(...) i god tid i tillståndet 'neutral axel'.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.
17602	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkronaktion: %3 Preset av axel %4 i driftart JOGREF inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En ärvärdessättning (preset) är inte möjligt för denna axel, när driftartsgruppen, som denna axel är tillordnad, befinner sig i driftart JOG och när därtill maskinfunktionen referenspunktkörning har valts.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Undvik ärvärdessättning i denna konstellation, resp. välj bort maskinfunktion referenspunktkörning.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.
17603	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 Preset i driftart JOG endast möjligt på stillastående axel %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En ärvärdessättning (preset) i driftarten JOG är endast möjlig på stillastående axlar.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Undvik ärvärdessättning under axelrörelse resp. vänta tills axeln står still.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

17604	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkronaktion: %3 Preset av aktiv pendelaxel (axel %4) inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En ärvärdessättning (preset) är inte möjlig på en via synkronaktion styrd aktiv pendelaxel.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Unvik ärvärdessättning under aktiv pendelrörelse.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
17610	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 deltar i transformation, aktionen kan inte utföras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Axeln deltar i en aktiv transformation. Den kan därmed inte utföra önskad aktion, köras som positioneringsaxel, frigges för axelbyte.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort transformationen innan med TRAFOOF eller ta bort aktionen ur programmet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
17620	[Kanal %1:] Block %2 Körning till fast punkt för transformerad axel %3 är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	I visat block har en axel som deltar i den aktiva transformationen programmerats för körning till fast punkt (G75). Därmed utförs inte körningen till fast punkt!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tag bort G75-instruktionen ur NC-blocket eller välj dessförinnan bort transformationen med TRAFOOF.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
17630	[Kanal %1:] Block %2 Referenspunktkörning är inte möjlig för transformerad axel %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	I visat block har en axel som deltar i den aktiva transformationen programmerats för referenspunktkörning (G74). Därmed utförs inte referenspunktkörningen!
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tag bort G74-instruktionen resp. de i transformationen deltagande maskinaxlarna ur NC-blocket eller välj dessförinnan bort transformationen med TRAFOOF.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17640 [Kanal %1:] Block %2 Spindel drift är inte möjligt för transformerad axel %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Den för spindel drift programmerade axeln deltar i aktuell transformation som geometriaxel, detta är inte tillåtet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Annullera dessförinnan transformationen.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17650 [Kanal %1:] Block %2 Maskinaxel %3 ej programmerbar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Maskinaxeln kan inte användas vid aktiv transformation. Eventuellt kan funktionen programmeras även i ett annat koordinatsystem, t.ex. kan återgångspositionen om så är möjligt även programmeras i BKS- eller VKS-koordinatsystem. För val av koordinatsystem används motsvarande axelbeteckning.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Deaktivera transformation eller använd annat koordinatsystem.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17800 [Kanal %1:] Block %2 felaktig koderad position programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det med nyckelordet FP=n angivna positionsnumret n är inte tillåtet. Över axelspecifika MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS [n] kan 2 absoluta axelpositioner bestämmas som fixpunkter.
Eller skall positionsnumren 3 och/eller 4 användas, så måste MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS ställas in motsvarande.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera nyckelordet FP med de fasta maskinpositionerna 1 eller 2.

Exempel:

Kör till fixpunkt 2 med maskinaxlar X1 och Z2.

N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0

Eller: Anpassa MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS och i förekommande fall MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[.].

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

17810 [Kanal %1:] Axel %2 inte referenskörd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnummer

Förklaring:	För axeln har för en funktion i JOG aktiverats, t.ex. fast positionskörning, joggning till position, joggning från cirkel, men axeln är inte referenspunktkörd.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Referenskör axeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17811 [Kanal %1:] Fastpunktkörning i JOG för axel %2 inte möjligt, orsak %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Orsak
Förklaring:	Det har beordrats en 'fastpunktskörning i JOG' för en axel, detta är inte möjligt eftersom: Orsak 1: Axeln är deltagare i den aktiva transformationen. Orsak 2: Axeln är en följeaxel i en aktiv koppling. Därför utförs inte fastpunktskörningen.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort fastpunktkörning i JOG eller välj först bort transformationen med TRAFOOF resp. lös upp kopplingen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17812 [Kanal %1:] Axel %2 fastpunktkörning i JOG: Fastpunkt %3 ändrad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Fastpunktnummer
Förklaring:	'Fastpunktkörning i JOG' är aktiv för axeln och en andra fastpunkt har valts eller fastpunktkörningen har deaktiverats. Framkörningsrörelsen har avbrutits.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Utför JOG rörelsen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17813 [Kanal %1:] Axel %2 fastpunktkörning i JOG och korrekturrörelse aktiv

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	'Fastpunktkörning i JOG' är aktiv för axeln och samtidigt interpoleras en korrekturrörelse, t.ex. en synkronisationsoffset \$AA_OFF. Positionen för den utvalda fasta punkten uppnås inte när korrekturvärdet ändras under rörelsen. Målpositionen är då: "Fastpunktposition + korrekturvärdesändring". Att uppnå den fasta punkten säkerställs, när rörelsen startas på nytt efter att korrekturvärdet har ändrats. (t.ex. inkrementell körning vid vilken rörelsen däremellan har ett stopp). Orsak: Genom att starta rörelsen på nytt tas det hänsyn till det aktuella korrekturvärdet.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Utför JOG rörelsen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17814	[Kanal %1:] Axel %2 fastpunktposition inte tillgänglig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Nummer på fastpunktpositionen
Förklaring:	För den i driftart JOG över PLC valda fastpunkten finns ingen fastpunktposition tillgänglig, se MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa MD30610 \$MA_NUM_FIX_POINT_POS och i förekommande fall MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[]. Välj bort fastpunktkörning eller välj en giltig fastpunkt och starta joggrörelsen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17815	Delningsaxel %1 fastpunkt %2 skiljd från delningsposition
Parameter:	%1 = Axelnummer %2 = Maskindatafältindex
Förklaring:	Axeln är en refererad delningsaxel och vilken i driftart JOG skall köra till (i MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS fastställd) fastpunkt nummer %2 stämmer inte överens med en delningsposition. I driftart JOG körs refererade delningsaxlar till delningspositioner.
Reaktion:	NC ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Anpassa MD30600 \$MA_FIX_POINT_POS[] eller delningspositioner
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
17820	[Kanal %1:] Joggning till position för axel %2 inte möjligt, orsak %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Orsak
Förklaring:	Det har beordrats en 'joggning till position' för en axel, detta är inte möjligt eftersom: Orsak 1: Axeln är deltagare i den aktiva transformationen. Orsak 2: Axeln är en följeaxel i en aktiv koppling. Därför utförs inte joggning till position.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort 'joggning till position' eller välj först bort transformationen med TRAFOOF resp. lös upp kopplingen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
17821	[Kanal %1:] Axel %2 joggning till position och korrekturrörelse aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	'Joggning till position' är aktiv för axeln och samtidigt interpoleras en korrektursrörelse, t.ex. en synkronisationsoffset \$AA_OFF. Positionen i driftdata SD43320 \$SA_JOG_POSITION uppnås inte när korrekturvärdet ändras under rörelsen. Målpositionen är då: "Joggposition + korrekturvärdesändring". Att uppnå positionen SD43320 \$SA_JOG_POSITION säkerställs, när rörelsen startas på nytt efter att korrekturvärdet har ändrats. (t.ex. inkrementell körning vid vilken rörelsen däremellan har ett stopp). Orsak: Genom att starta rörelsen på nytt tas det hänsyn till det aktuella korrekturvärdet.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Utför JOG rörelsen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17822 [Kanal %1:] Axel %2 joggning till position: Positionen ändrad

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	En axelrörelse är vid 'joggning till position' aktiv för axeln och positionen, d.v.s. innehållet i driftdata SD43320 \$SA_JOG_POSITION har ändrats. Rörelsen avbryts.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Utför JOG rörelsen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17823 [Kanal %1:] Axel %2 joggning till position deaktiverad

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	En axelrörelse är vid 'joggning till position' aktiv för axeln och 'joggning till position' har deaktiverats. Rörelsen avbryts.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Utför JOG rörelsen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17825 Delningsaxel %1 \$SA_JOG_POSITION skiljd från delningsposition

Parameter:	%1 = Axelnummer
Förklaring:	Axeln är en refererad delningsaxel och i driftart JOG är 'joggning till position' aktiverad och SD43320 \$SA_JOG_POSITION stämmer inte överens med en delningsposition. I driftart JOG körs refererade delningsaxlar till delningspositioner.
Reaktion:	NC ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Anpassa SD43320 \$SA_JOG_POSITION eller delningspositioner.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

17830 [Kanal %1:] Joggning av en cirkel är aktiverad och nödvändig axel %2 är ingen geometriaxel.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Funktionen joggning av cirkel har aktiverats, men en därtill nödvändig axel är inte definierad som geometriaxel.

Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Definiera axeln som geometriaxel
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17831	[Kanal %1:] Joggnig av en cirkel är inte möjlig, orsak: %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Orsak
Förklaring:	Funktionen joggnig av cirklar har aktiverats, men är inte möjlig eftersom: 1. Den aktuella positionen för de deltagande axlarna ligger utanför den valda cirkeln. 2. Den aktuella positionen för de deltagande axlarna vid vald cirkel och aktiv verktygsradiekorrektör ligger nästan i cirkelcentrum. 3. Den aktuella positionen för de deltagande axlarna vid aktiv verktygsradiekorrektör är för nära inpå den begränsande cirkeln vid invändig bearbetning. 4. Den aktuella positionen för de deltagande axlarna vid aktiv verktygsradiekorrektör är för nära inpå den begränsande cirkeln vid utvändig bearbetning. 5. Den aktuella positionen för de deltagande axlarna vid invändig bearbetning ligger utanför den definierade cirkeln. 6. Den aktuella positionen för de deltagande axlarna vid utvändig bearbetning ligger utanför den definierade cirkeln. 10. På det aktuella planet verkar en rotation, dvs. det aktuella planet står snett i rummet. Detta stöds för närvarande inte. 20. JOG-Retract är aktiv. Denna driftart stöds inte.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Definiera axeln som geometriaxel
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17833	[Kanal %1:] Joggnig av en cirkel är aktiv och joggnig av cirklar är deaktiverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En cirkelrörelse är aktiv och 'joggnig av cirklar' har deaktiverats. Cirkelrörelsen avbruten.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Aktivera 'joggnig av cirklar' på nytt och starta en ny JOG-rörelse.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

17900	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 axel %4 är ingen maskinaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn
Förklaring:	Blockkontexten kräver en maskinaxel på detta ställe. Detta är fallet vid: - G74 (Referenspunktkörning) - G75 (Körning till fast punkt) - PRESETON/PRESETONS på GANTRY-samkörningsaxel Används en geo- eller tilläggsaxelbeteckning, så måste även denna vara tillåten som maskinaxelbeteckning. (MD10000 \$MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Använd maskinaxelbeteckningen vid programmering.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

18000	[Kanal %1:] Block %2 NCK-specifikt skyddsområde %3 felaktigt. Fel nr. %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nummer på NCK-skyddsområde %4 = Felspecifikation
Förklaring:	Skyddsområdets definition är felaktig. Felnumret ger närmare upplysning om alarmorsak: Nr. Betydelse 1: Ofullständig eller motsägande konturbeskrivning. 2: Kontur omsluter mer än en yta. 3: Verktysrelaterat skyddsområde är inte konvext. 4: Om båda begränsningarna är aktiva i skyddsområdets 3:e dimension och båda gränser har samma värde. 5: Skyddsområdets nummer finns inte (negativt tal, noll eller större än det maximala talet för skyddsområdet). 6: Skyddsområdesbeskrivning består av fler än 10 konturelement. 7: Verktysrelaterat skyddsområde är definierat som inre skyddsområde. 8: Felaktig parameter använd. 9: Skyddsområde som skall aktiveras är inte definierat. 10: Felaktig modal G-kod är använd för skyddsområdesdefinition. 11: Felaktig konturbeskrivning eller Frame är aktiverad. 12: Övriga ej noggrannare specificerade fel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal / service. Ändra definitionen på skyddsområde, kontrollera maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

18001	[Kanal %1:] Block %2 kanalspecifikt skyddsområde %3 felaktigt. Fel nr. %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nummer på kanalspecifikt skyddsområde %4 = Felspecifikation

Förklaring:	Skyddsområdets definition är felaktig. Felnumret ger närmare upplysning om alarmorsak: Nr. Betydelse 1: Ofullständig eller motsägande konturbeskrivning. 2: Kontur omsluter mer än en yta. 3: Verktygsrelaterat skyddsområde är inte konvext. 4: Om båda begränsningarna är aktiva i skyddsområdets 3:e dimension och båda gränser har samma värde. 5: Skyddsområdets nummer finns inte (negativt tal, noll eller större än det maximala talet för skyddsområdet). 6: Skyddsområdesbeskrivning består av fler än 10 konturelement. 7: Verktygsrelaterat skyddsområde är definierat som inre skyddsområde. 8: Felaktig parameter använd. 9: Skyddsområde som skall aktiveras är inte definierat. 10: Felaktig modal G-kod är använd för skyddsområdesdefinition. 11: Felaktig konturbeskrivning eller Frame är aktiverad. 12: Övriga ej noggrannare specificerade fel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal / service. Ändra definitionen på skyddsområde, kontrollera maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

18002	[Kanal %1:] Block %2 NCK-skyddsområde %3 kan inte aktiveras. Fel nr %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nummer på NCK-skyddsområde %4 = Felspecifikation
Förklaring:	Vid aktivering av skyddsområdet har ett feluppstätt. Felnumret ger närmare upplysning om alarmorsak: Nr. Betydelse 1: Ofullständig eller motsägande konturbeskrivning. 2: Kontur omsluter mer än en yta. 3: Verktygsrelaterat skyddsområde är inte konvext. 4: Om båda begränsningarna är aktiva i skyddsområdets 3:e dimension och båda gränser har samma värde. 5: Skyddsområdets nummer finns inte (negativt tal, noll eller större än det maximala talet för skyddsområdet). 6: Skyddsområdesbeskrivning består av fler än 10 konturelement. 7: Verktygsrelaterat skyddsområde är definierat som inre skyddsområde. 8: Felaktig parameter använd. 9: Skyddsområde som skall aktiveras är inte definierat resp. antalet konturelement <2 eller >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA. 10: Fel vid intern uppbyggnad av skyddsområde. 11: Övriga, ej ytterligare specificerade fel 12: Maximalt antal samtidigt aktiverade skyddsområden har överskridits. (kanalspecifika maskindata). 13,14: Konturelement för skyddsområde låter sig inte genereras. 15,16: Minne saknas för skyddsområde. 17: Minne saknas för konturelement.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Om alarmet uppkommer vid uppstart (2:a parametern: "INIT" istället för blocknummer), sätts "kanalen ej driftsklar".

Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 1. Minska antalet samtidigt aktiva skyddsområden (MD). 2. Ändra NC-program: - Radera andra skyddsområden. - Fördekoderingsstopp. Om alarmet uppkommer vid uppstart av styrningen, måste systemvariabeln \$SN_PA_... för det angivna skyddsområdet korrigeras. Gör därefter en förnyad varmstart. Om det felaktiga datat inte är urskiljbart, kan direktaktiveringen av skyddsområdet tas bort och skyddsområdets systemvariabel skrivas på nytt med hjälp av NPROTDEF.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet. När alarmet uppkommer under NC-programbearbetningen, kan det aktuella blocket ändras. Parametern kan även anpassas av NPROT. Om felet ligger i definitionen av skyddsområdet, måste NC-programmet avbrytas och definitionen korrigeras i NPROTDEF. Om alarmet uppkommer vid uppstart, måste systemvariabeln \$SN_PA_... korrigeras för det angivna skyddsområdet. Detta kan ske genom att en Initial.ini-fil, som innehåller det korrigerade datat, laddas ner. När en varmstart utförs på nytt har alarmet undanröjts, såvida datana i sig stämmer överens.

18003 [Kanal %1:] Block %2 kanalspecifikt skyddsområde %3 kan inte aktiveras. Fel nr %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nummer på kanalspecifikt skyddsområde %4 = Felspecifikation
Förklaring:	Vid aktivering av skyddsområdet har ett feluppstått. Felnumret ger närmare upplysning om alarmorsak: Nr. Betydelse 1: Ofullständig eller motsägande konturbeskrivning. 2: Kontur omsluter mer än en yta. 3: Verktygsrelaterat skyddsområde är inte konvext. 4: Om båda begränsningarna är aktiva i skyddsområdets 3:e dimension och båda gränser har samma värde. 5: Skyddsområdets nummer finns inte (negativt tal, noll eller större än det maximala talet för skyddsområdet). 6: Skyddsområdesbeskrivning består av fler än 10 konturelement. 7: Verktygsrelaterat skyddsområde är definierat som inre skyddsområde. 8: Felaktig parameter använd. 9: Skyddsområdet som skall aktiveras är inte definierat resp. antalet konturelement <2 eller >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA. 10: Fel vid intern uppbyggnad av skyddsområdet. 11: Övriga, ej ytterligare specificerade fel. 12: Maximalt antal samtidigt aktiverade skyddsområden har överskridits (kanalspecifika maskindata). 13,14: Konturelement för skyddsområde låter sig inte genereras. 15,16: Minne saknas för skyddsområde. 17: Minne saknas för konturelement.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Om alarmet uppkommer vid uppstart (2:a parametern: "INIT" istället för blocknummer), sätts "kanalen ej driftsklar".
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 1. Minska antalet samtidigt aktiva skyddsområden (MD). 2. Ändra NC-program: - Radera andra skyddsområden. - Fördekoderingsstopp. Om alarmet uppkommer vid uppstart, måste systemvariabeln \$SC_PA_ korrigeras för det angivna skyddsområdet. Därefter utförs på nytt en varmstart. Om den felaktiga datan inte känns igen, kan direkt-aktiveringen av skyddsområdet tas bort och skyddsområdets systemvariabel skrivas in på nytt med hjälp av CPROTDEF.

Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet. När alarmet uppkommer under NC-programbearbetning, kan det aktuella blocket ändras. Parametern kan även anpassas av CPROT. Om felet ligger i definitionen av skyddsområdet, måste NC-programmet avbrytas och definitionen korrigeras i CPROTDEF. När alarmet uppkommer vid uppstart, måste systemvariabeln \$SC_PA_ korrigeras för det angivna skyddsområdet. Detta kan ske genom att en Initial.ini-fil, som innehåller det korrigerade datat, laddas ner. När en varmstart utförs på nytt har alarmet undanröjts, såvida datana i sig stämmer överens.
18004	[Kanal %1:] Block %2 orientering av operatrelaterat skyddsområde %3 passar inte till orientering av verktygsrelaterat skyddsområde %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nummer på operatrelaterat skyddsområde
Förklaring:	Det operatrelaterat skyddsområdets orientering och det verktygsrelaterat skyddsområdets orientering är olika. Vid ett negativt skyddsområdesnummer rör det sig om ett NCK-skyddsområde.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ändra definitionen av skyddsområdet eller aktivera inte skyddsområden med olika orientering på samma gång. - Kontrollera maskindatana och om så skulle behövas ändra definitionen på skyddsområdet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
18005	[Kanal %1:] Block %2 allvarligt fel vid definition av NCK-specifikt skyddsområde %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skyddsområdesnummer
Förklaring:	Skyddsområdesdefinitionen måste avslutas med EXECUTE, innan förberäkningsstopp genomförs. Detta gäller även implicit utlösta, som t.ex. vid G74, M30, M17.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
18006	[Kanal %1:] Block %2 allvarligt fel vid definition av kanalspecifikt skyddsområde %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skyddsområdesnummer
Förklaring:	Skyddsområdesdefinitionen måste avslutas med EXECUTE, innan förberäkningsstopp genomförs. Detta gäller även implicit utlösta, som t.ex. vid G74, M30, M17.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

18100 [Kanal %1:] Block %2 FXS[] har tillordnats ett ogiltigt värde**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: För närvarande är endast följande värden tillåtna:

0: "Välj bort körning mot fast anhåll"

1: "Val av körning mot fast anhåll" giltigt.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: --**Programfortsättning:** Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

18101 [Kanal %1:] Block %2 FXST[] har tillordnats ett ogiltigt värde**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: För närvarande är endast området 0.0 - 100.0 tillåtet.**Reaktion:** Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: --**Programfortsättning:** Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

18102 [Kanal %1:] Block %2 FXSW[] har tillordnats ett ogiltigt värde**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: För närvarande är endast positiva värden inklusive 0 tillåtna.**Reaktion:** Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: --**Programfortsättning:** Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

18200 [Kanal %1:] Block %2 kurvtabel: Fördekoderingsstopp vid definition CTABDEF ej tillåtet**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Programinstruktioner som leder till ett fördekoderingsstopp får inte finnas inom definitionen av en kurvtabel. Med systemvariabeln \$P_CTABDEF kan man fråga av om en tabelldefinition är aktiv.**Reaktion:** Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Sätt blocket med "IF NOT(\$P_CTABDEF) ... ENDIF" inom parentes, eller tag bort instruktionen som ledde till fördekoderingsstopp. Starta därefter om NC-programmet.**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

18201	[Kanal %1:] Block %2 kurvtabel: Tabell %3 existerar inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Nummer på kurvtabel
Förklaring:	Det har försökts att använda en kurvtabel vars tabellnummer inte är känt i System \par.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra tabellnumret i programinstruktionen eller definiera kurvtabeln med önskat tabellnummer.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
18202	[Kanal %1:] Block %2 kurvtabel: Instruktion CTABEND inte tillåten utan CTABDEF
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I programmet är instruktionen CTABEND programmerad, med vilken definitionen av kurvtabeller avslutas. Dessförinnan måste en definition av kurvtabeln göras med CTABDEF. Eller så är inte CTABEND och CTABDEF programmerade på samma nivå (huvud- eller subprogram).
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Åtgärda felet med instruktionen CTABEND i programmet eller infoga instruktionen CTABDEF(..) på lämplig plats i programmet. CTABDEF- och CTABEND-instruktionen måste programmeras på samma programnivå (huvud- eller subprogram). Starta om programmet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
18205	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 kurvtabel %4 existerar inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Nummer på kurvtabel
Förklaring:	Det har försökts att använda en kurvtabel vars tabellnummer inte är känt i System \par.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra tabellnumret i programinstruktionen eller definiera kurvtabeln med önskat tabellnummer.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
18300	[Kanal %1:] Block %2 Frame: Finförflyttning är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Tillordningen av en finförflyttning till inställbara frames eller basframe är inte möjligt, eftersom MD18600 \$MN_MM_FRAME_FINE_TRANS är skilt från 1.
Reaktion:	Interpreterstopp Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra programmet eller sätt MD18600 \$MN_MM_FRAME_FINE_TRANS till 1.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

18310 [Kanal %1:] Block %2 Frame: Rotation otillåten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Rotation är inte möjligt vid NCU-globala frames.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

18311 [Kanal %1:] Block %2 Frame: Otillåten instruktion

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Läsning eller skrivning av en icke existerande frame.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

18312 [Kanal %1:] Block %2 Frame: Finförskjutning ej projekterad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid G58 och G59 måste finförflyttningen projekteras.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra maskindatana

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

18313 [Kanal %1:] Satz %2 Frame: Omkoppling av geometriaxlar otillåtet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ändring av geometriaxeltillordningen är inte tillåten eftersom den aktuella ramen innehåller rotationer.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet eller ställ in annan mode med MD10602 \$MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
18314	[Kanal %1:] Satz %2 Frame: Typkonflikt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vidarekoppling av globala frames och kanalspecifika frames är inte möjligt. Alarmet uppkommer även om en global frame programmeras med en kanalaxelbeteckning och det inte finns någon maskinaxel till kanalaxeln i denna NCU. Kanalspecifika frames kan inte programmeras med maskinaxelbeteckningar om det inte finns någon korresponderande kanalaxel till maskinaxeln i denna NCU.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
18400	[Kanal %1:] Block %2 Växling av språk ej möjlig:%3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Orsak
Förklaring:	Växling till ett externt NC-språk kan inte utföras av nedanstående orsak. Följande hinderorsaker är möjliga (se parameter 3): 1. Felaktig maskindatainställning 2. Aktiv Transformation
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före en språkomkoppling måste den befintliga hinderorsaken tas bort.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20000	[Kanal %1:] Axel %2 referensnockar ej uppnådda
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Efter start av referenspunktkörning måste reduceringsnockens stigande flank hittas inom den i MD34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST fastställda sträckan (fas 1 i refereringen). (Detta fel uppkommer endast vid inkrementella givare).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 3 möjliga felorsaker finns: 1. I MD 34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST står ett för lågt värde. Fastställ maximalt möjliga sträcka från start av referering till reduceringsnocken och jämför med värdet i MD34030 \$MA_REFP_MAX_CAM_DIST, öka ev. MD. 2. Nocksignalen kommer inte fram till PLC-ingångskort. Aktivera referenspunktgivaren för hand och kontrollera ingångssignalen i snittstället PLC/NC (Sträcka: Givare! Kontakter! Kabel! PLC-ingång! Användarprogram!). 3. Referenspunktgivaren påverkas inte avnocken. Kontrollera vertikala avståndet mellan reduceringsnock och givare.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20001	[Kanal %1:] Axel %2 ingen nocksignal finns
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid start av fas 2 av referenspunktkörningen finns inte längre signalen från reduceringsnocken. Fas 2 av referenspunktkörningen startar när axeln efter bromsning stannar kvar på reduceringsnocken. Axeln kör då i motsatt riktning för att hitta mätsystemets nästa nollmärke genom att lämna/köra på reduceringsnocken (negativ/positiv flank).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera om axelns bromssträcka på grund av hastigheten är längre än referenspunktnocken - då stannar axeln efternocken. Använd längre nock eller minska hastigheten vid referenspunktsökning med MD34020 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM. Om axeln står pånocken skall man kontrollera i NCK-snittstället om signalen DB380x DBX1000.7 (fördröjning referenspunktkörning) finns. - Hårdvara: Kabelbrott? Kortslutning? - Programvara: Användarprogram?
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20002	[Kanal %1:] Axel %2 nollmärke saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	HW-nollmärket hos en inkrementell resp. ersättningsnollmärket för absolut givare ligger inte inom bestämd sträcka. Fas 2 av referenspunktkörningen slutar när givarens nollmärke har hittats, efter det att stigande/fallande flank för starttriggning har kommit i NC/PLC-snittstället DB380x DBX1000.7 (fördröjning referenspunktkörning). Maximal sträcka mellan starttriggning och följande nollmärke bestäms i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. Övervakningen förhindrar att en nollmärkesignal körs förbi och nästa nollmärkesignal används som referenspunktsignal! (felaktig nockjustering resp. för lång fördröjning genom PLC-användarprogram).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera nockjusteringen och att tillräckligt avstånd finns mellan slutet pånocken och följande nocksignal. Sträckan måste vara längre än vad axeln kan röra sig på en PLC-cykel. Öka MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, men sätt inte värdet större än avståndet mellan 2 nollmärken - det skulle eventuellt deaktivera övervakningen!

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20003 [Kanal %1:] Axel %2 Fel i mätsystemet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Hos ett mätsystem med avståndskoderade referensmärken, har mellan 2 bredvid varandra liggande märken en längre sträcka fastställts som är längre än dubbla värdet i MD34300 \$MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. Styrningen ger ut alarmet först när den efter 2:a försöket i motsatt riktning med halva hastigheten, ännu en gång fastställt för stort värde.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Bestäm avståndet mellan 2 ojämna referensmärken (referensmärkesintervall). Detta värde (med Heidenhain-mätskala 20,00 mm) måste skrivas in i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Kontrollera mätskalans referensspår inkl. elektronik för utvärdering.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20004 [Kanal %1:] Axel %2 referensmärke saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Hos avståndskoderat längdmätsystem har inget 2:a referensmärke hittats inom fastställd söksträcka (axelspecifik MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).
Hos avståndskoderade längdmätsystem behövs ingen reduceringsnock (en befintlig nock utvärderas dock).
Riktningsskruven för konventionell körning bestämmer sökriktningen.
Söksträckan MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, som förväntas inom 2 referensmärken, börjar vid startpunkten.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
Bestäm avståndet mellan 2 ojämna referensmärken (referensmärkesintervall). Detta värde (med Heidenhain-mätskala 20,00 mm) måste skrivas in i MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.
Kontrollera mätskalans referensspår inkl. elektronik för utvärdering.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20005 [Kanal %1:] Axel %2 referenspunktkörningen har avbrutits

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Referenspunktkörningen kunde inte avslutas för alla angivna axlar (t.ex. Avbrott p.g.a. att reglerfrigivning saknas, mätsystemomkoppling, riktningsskruven är släppt, bl.a.).
Hos avståndskoderat mätsystem uppkommer alarmet även om det i MD34000 \$MA_REFP_CAM_IS_ACTIV står värdet 1 (referensnockar) och en av de i åtgärder nämnda villkoren är uppfylld.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera avbrottsmöjligheterna. - Reglerfrigivning saknas: NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX2.1 (Reglerfrigivning) - Mätssystemomkoppling: NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 (Positions mätsystem 1/2) - Riktningssknapp + eller - saknas: NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX4.7 / 4.6 (Riktningssknapp plus/minus) - Matningsövermanning = 0 - Matningsspärr är aktiv - Exakt stopp inte uppnådd inom MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME Vilka axlar som skall vara med i den kanalspecifika referenspunktkörningen bestäms av det axelspecifika MD34110 \$MA_REFP_CYCLE_NR: Värde Betydelse -1: ingen kanalspecifik referenspunktkörning, Cykelstart utan referenspunktkörning 0: ingen kanalspecifik referenspunktkörning, Cykelstart med referenspunktkörning 1-8: kanalspecifik referenspunktkörning. Angivet tal bestämmer refereringsföljden (När alla axlar med innehållet 1 har nått referenspunkten, startar axlarna med innehållet 2 o.s.v.).
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20006	[Kanal %1:] Axel %2 hastighet vid sökning av referenspunkt ej nådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	I fas 2 i referenspunktkörning (vänta på nollmärke) har nockslutet hittats, fast hastigheten vid sökning av referenspunkten låg inte inom toleransfönstret. (Det är möjligt om axeln vid start av referenspunktkörningen redan står på nockslutet. Därmed betraktas fas 1 som redan avslutad och startas inte). Fas 2 avbryts (denna gång före nocken) och referenspunktkörningen startas automatiskt med fas 1 ännu en gång. Om sökhastigheten inte uppnås vid 2:a försöket, avbryts referenspunktkörningen och alarmer visas. Sökhastighet: MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER Hastighetstolerans: MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Minska maskindata för sökhastighet MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER och/eller öka maskindata för hastighetstolerans MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20007	[Kanal %1:] Axel %2 Referenspunktkörning kräver 2 mätsystem
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid inställning MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6 krävs 2 givare!
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ändra refereringsmode MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE eller sätt in och konfigurera en 2:a givare.
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20008	[Kanal %1:] Axel %2 Referenspunktkörning kräver att 2:a mätsystemet är referenspunktkörd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid inställning MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6 måste dessförinnan den 2:a givaren vara referenspunktkörd.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra refereringsmode MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE eller referera 2:a givaren.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20050	[Kanal %1:] Axel %2 körning med handratt aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Axlarna kan inte köras konventionellt med riktningsknapparna eftersom handrattkörning fortfarande är aktiv.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Bestäm om körning skall ske med riktningsknapparna eller med handratt. Avsluta körning med handratt, ev. med axiell radering av reststräcka (NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX2.2 (radera reststräcka/spindel-reset)).
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
20051	[Kanal %1:] Axel %2 Körning med handratt inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Axlarna körs redan med riktningsknapparna - därmed är inte körning med handratt möjligt.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Bestäm om körning skall ske med riktningsknapparna eller med handratten.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
20052	[Kanal %1:] Axel %2 redan aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Axeln skall köras som maskinaxel i driftart JOG med riktningsknapparna från maskinstyrtavlan. Det är inte möjligt på grund av att: 1. Den redan körs som geometriaxel (via de kanalspecifika snittställena DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (Riktningsknapparna -/+) eller DB3200 DBX1004.7 / 4.6 (Riktningsknapparna -/+) eller DB3200 DBX1008.7 / 8.6 (Riktningsknapparna -/+) eller 2. Den redan körs som maskinaxel (över det axelspecifika snittstället DB380x DBX4.7 / 4.6 (Riktningsknapparna plus/minus)) eller 3. En frame för ett roterat koordinatsystem är giltigt och en annan geometriaxel som deltar i detta, redan körs konventionellt med riktningsknapparna. 4. Den kan köras som en del i en återgångsrörelse (underdriftart JOG-Retract) inte som maskinaxel.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Stoppa körningen över kanal- resp. axelsnittstället eller stanna de andra geometriaxlarna.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
20053	[Kanal %1:] Axel %2 DRF, FTOCON, ext. nollpunktsförflyttning inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	Axeln körs i en mode (t.ex. referenspunktkörning) som inte tillåter ytterligare överlagrad interpolering.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta tills axlarna nått sina referenspunkter eller avbryt referenspunktkörningen med reset och starta DRF på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20054 [Kanal %1:] Axel %2 Felaktigt index för delningsaxel i JOG

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	1. Visad delningsaxel skall köras inkrementellt i JOG (med en delningsposition). I vald riktning finns det dock ingen ytterligare delningsposition till förfogande. 2. Axeln står på sista delningspositionen. Vid inkrementell körning kommer arbetsfältsbegränsningen eller mjukvarugränsläge att nås, utan att en delningsposition som det går att stanna vid ligger dessförinnan.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigera (utöka) listan med delningspositioner över maskindata 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 sätt andra värden på arbetsfältsbegränsningar resp. mjukvarugränslägen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20055 [Kanal %1:] Masterspindel saknas i JOG-drift

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Visad axel skall köras som maskinaxel i JOG-drift med matning/varv. Någon masterspindel varifrån programmerat varvtal kan tas är dock inte definierad.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Om matningen/varv även skall vara aktiv i JOG, måste en masterspindel deklarerats i kanalspecifika MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Då kan i betjäningsområde PARAMETER med funktionsknappar "SETTINGDATA" och "JOG DATA" en bild öppnas, där G-funktionen G95 skall väljas. JOG-matningen kan då anges i [mm/v]. (Om JOG-matning 0 mm/v ställs in, tar styrningen värdet i axelspecifika MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO resp. vid snabbmatningsöverlagring MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Matningen/varv vid JOG-drift deaktiveras, när G-funktionen ställs om från G95 till G94.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20056 [Kanal %1:] Axel %2 Ingen matning/varv möjlig, axel/spindel %3 står

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En axel skall köras i JOG med matning/varv, axelns/spindelns matning varifrån matningen skall tas är dock 0.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kör spindel/axeln varifrån matningen skall tas.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20057	[Kanal %1:] Block %2 Matning/varv för axel/spindel %3 är <= 0.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För en axel/spindel har matning/varv programmerats, dock är ingen hastighet programmerad eller programmerat värde <= 0.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Korrigera NC-programmet eller - Ange korrekt matning för PLC-axlar i VDI-gränssnitt eller - Ange matning för pendlingsaxlar i SD43740 \$SA_OSCILL_VELO.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20058	[Kanal %1:] Axel %2 Matning/varv: Otillåten matningskälla
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En axel/spindel skall köras med matning/varv. Den i SD43300 \$SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE fastställda referensaxeln/-spindeln pekar på sig själv. Den därmed uppkomna medkopplingen kan inte utföras.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra referensaxel / -spindel i SD 43300.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.
20059	[Kanal %1:] Axel %2, redan aktiv %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Orsak
Förklaring:	Axeln (maskinaxel, geometriaxel eller orienteringsaxel) bör i driftart "Automatisk&Jog (se MD10735 \$MN_JOG_MODE_MASK) köras med riktningssknapparna eller handratten. Det är inte möjligt eftersom (se parameter 3): 1. Axeln är aktiv som roterande spindel 2. Axeln är en PLC-axel 3. Axeln är aktiv som asynkron pendelaxel 4. Axeln är aktiv som kommandoaxel 5. Axeln är aktiv som följeaxel 6. En frame för ett roterat koordinatsystem är giltig och en av de begärda joggrörelserna för de för geometriaxeln delaktiga axlarna inte står till förfogande. 7. Via NCU-länk är en axel-container-rotation aktiverad. Anmärkning: Med detta alarm avses en icke "jogg-bar" axel, som har fått ett jogg-kommando. NCK går då inte till "Intern-Jogg".
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Avvakta körning med axeln eller avbryt genom radering av reststräcka eller reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20060 [Kanal %1:] Axel %2 kan inte köras som geometriaxel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn

Förklaring: Axel är för tillfället inte i tillståndet "Geometriaxel". Den kan därmed inte köras som geometriaxel i JOG.
Visas förkortningen WKS (operatkoordinatsystem) i bilden "Position", så kan endast geometriaxlar köras med riktningsknapparna! (MKS ... maskinkoordinatsystem; med maskinstyrtavlans riktningsknappar kan alla maskinaxlar köras).

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera betjäningen, om verkligen geometriaxlar skall köras. Växla annars till maskinaxlar på maskinstyrtavlan med knappen "WKS/MKS".

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20061 [Kanal %1:] Axel %2 kan inte köras som orienteringsaxel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn

Förklaring: Axeln är ingen orienteringsaxel och kan därmed inte köras som detta i JOG-mode.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Inför axeln som orienteringsaxel.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20062 [Kanal %1:] Axel %2 redan aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Visad axel körs redan som maskinaxel. Den kan därför inte köras som geometriaxel.
Körning av en axel i JOG kan ske över 2 olika snittställen.
1. Som geometriaxel: Över det kanalspecifika snittstället DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (riktningsknappar +/-)
2. Som maskinaxel: Över det kanalspecifika snittstället DB380x DBX4.7 / 4.6 (riktningsknappar plus/minus)
Med standardmaskinstyrtavla är samtidig drift av en axel som geometriaxel och maskinaxel inte möjligt!

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Starta geometriaxeln först efter det att rörelsen som maskinaxeln är avslutad.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20063 [Kanal %1:] Axis %2 Körning av orienteringsaxel utan transformation inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn

Förklaring: Man försöker köra en orienteringsaxel i JOG-mode utan aktiv orienteringstransformation.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Aktivera orienteringstransformation.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20064 [Kanal %1:] Axel %2 Val av flera axlar vid aktiv konvinkel ej tillåtet.

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Vid aktiv konvinkel kan vid en tidpunkt endast en geometriaxel köras i driftart JOG med riktningsknappar. Även en samtidig körning av en geometriaxel som maskinaxel är inte tillåtet.

Reaktion:	NC ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Starta geometriaxeln först när rörelsen för den andra geometriaxeln eller maskinaxeln har avslutats.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20065	[Kanal %1:] Masterspindel ej definierad för geometriaxlar i JOG-drift
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Visad axel skall köras som geometriaxel i JOG-drift med matning/varv. Någon masterspindel varifrån aktuellt varvtal kan tas är dock inte definierad
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Om matningen/varv även skall vara aktiv i JOG, måste en masterspindel deklarerars i kanalspecifika MD20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Då kan i betjäningsområde "PARAMETER" med funktionsknappar "SETTINGDATA" och "JOG DATA" en bild öppnas, där G-funktionen G95 skall väljas. JOG-matningen kan då anges i [mm/v]. (Om JOG-matning 0 mm/v ställs in, tar styrningen värdet i axelspecifika MD32050 \$MA_JOG_REV_VELO resp. vid snabbmatningsöverlagring MD32040 \$MA_JOG_REV_VELO_RAPID). Matningen/varv vid JOG-drift deaktiveras, när G-funktionen ställs om från G95 till G94
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20070	[Kanal %1:] Axel %2, Mjukvarugränsläge %3 programmerad slutposition %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnummer %3 = "1+" eller "1-" för mjukvarugränsläge 1, "2+" eller "2-" för mjukvarugränsläge 2, %4 = programmerad slutposition
Förklaring:	Axeln skall köras som konkurrerande positioneringsaxel från PLC till slutpositionen. Detta gör för axeln att motsvarande mjukvarugränsläget påverkas. Den körs inte. Vid tilläggsmeddelande till alarm 20140 skall axeln köras som kommandoaxel.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ange mindre målposition. Ändra MD för mjukvarugränsläge. Aktivera ev. annat mjukvarugränsläge. Kör axeln fri med JOG.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20071	[Kanal %1:] Axel %2 arbetsfältsbegränsning %3 slutposition %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnummer %3 = "+" eller "-" %4 = programmerad slutposition
Förklaring:	Den visade axeln skall köras som "koncurrerande positioneringsaxel" till den programmerade slutpositionen och den påverkar den för axeln aktiva arbetsfältsbegränsningen. Den körs inte. Vid tilläggsmeddelande till alarm 20140 körs axeln som kommandoaxel.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ange mindre målposition. - Deaktivera arbetsfältsbegränsningen. - Ställ in arbetsfältsbegränsningen på annat sätt. - Kör axeln fri med JOG.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20072 [Kanal %1:] Axel %2 är ingen delningsaxel

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Axelnummer

Förklaring: Axeln körs som "konkurrerande positioneringsaxel" och målpositionen är parametrerad i FC TEIL-ACHS som delningspositionsnummer - axeln är dock ingen delningsaxel.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Använd FC POS-ACHS för linjär- och rundaxlar eller deklarera axeln som delningsaxel. Korresponderande maskindata för delningsaxeldekleration:

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

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20073 [Kanal %1:] Axel %2 kan inte repositioneras

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Axelnummer

Förklaring: Den konkurrerande positioneringsaxeln kan inte positioneras, eftersom den redan har startats från VDI-gränssnittet och fortfarande är aktiv. Ingen repositioneringsrörelse sker, den genom VDI-gränssnittet aktiverade rörelsen kvarstår.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Ingen.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20074 [Kanal %1:] Axel %2 felaktig indexposition

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: För en konkurrerande positioneringsaxel som är deklarerad som delningsaxel, har ett index-nr. angivits från PLC som inte finns i tabellen.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera de delningsaxelnummer som angivits från PLC och ev. korrigera dessa. Om delningsaxelnumret stämmer och alarmet berör en för kort inställd delningspositionstabell - kontrollera maskindata för delningsaxeldekleration.

MD 30500 \$MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB

MD 10900 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1

MD 10910 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_1

MD 10920 \$MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2

MD 10930 \$MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20080 [Kanal %1:] Axel %2 Ingen handrätt tillordnad för överlagring

Parameter: %1 = Kanalnummer

%2 = Axelnummer

Förklaring: För denna axel saknas tillordning till handrätt vid start av handrättöverlagring i automatik. Saknas axelbeteckningen vid aktiv hastighetsöverlagring FD>0 i alarmet, så finns i denna kanal ingen 1:a geometriaxel definierad. Därmed bearbetas detta block utan handrättsinfytande.

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Skall rörelsen kunna påverkas av handratt, måste en handratt aktiveras.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20082 [Kanal %1:] Axel %2 koordinatsystems specifik arbetsfältsbegränsning %3 slutposition %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnummer %3 = "+" eller "-" %4 = Slutposition
Förklaring:	Den angivna axeln körs som "konkurrerande positionaxel" och axeln kommer att påverka den motsvarande aktiva koordinatsystems specifika arbetsfältsbegränsningen. Axeln kommer inte att köras. Vid tilläggsmeddelande till alarm 20140 kommer axeln att köras som kommandoaxel.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Ange mindre målposition. - Deaktivera arbetsfältsbegränsningen. - Ställ in arbetsfältsbegränsningen på annat sätt. - Kör axeln fri med JOG.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20085 [Kanal %1:] Konturhandratt: Rörelseriktning eller förbikörning av startposition i blocket inte tillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Med konturhandratt körs det mot programmerad rörelseriktning och banans startpunkt i blocket har uppnåtts.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vrid konturhandratten i motsatt riktning.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20090 Axel %1 Körning mot fast anhalt ej möjligt. Kontrollera programmering och axeldata.

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	1. Funktionen "Körning mot fast anhalt" har programmerats med FXS[AX]=1, men axeln understödjer (ännu) inte detta. Kontrollera MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE. För Gantry-axlar och simulerade axlar är inte funktionen tillgänglig. 2. För axel AX har ingen rörelse programmerats vid valet. AX är en maskinaxelbeteckning. 3. För axel/spindel som aktiveras för funktionen "Körning mot fast anhalt" skall alltid en rörelse programmeras i aktiveringsblocket. Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Kontrollera axeltypen - Kontrollera MD37000 \$MA_FIXED_STOP_MODE - Saknas en rörelse för maskinaxeln i programmeringen av inkörningsblocket?
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

20091 Axel %1 har inte nått fast anhalt**Parameter:** %1 = Axelnamn, Spindelnummer**Förklaring:** Vid försök att köra mot fast anhalt har programmerad slutposition nåtts eller rörelsen har avbrutits. Alarmet kan maskas bort med MD37050 \$MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK.

Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.**Åtgärd:** Korrigera NC-program och inställningar:

- Har rörelsen avbrutits?
- Skulle axelpositionen vara densamma som programmerad slutposition, så skall slutpositionen korrigeras.
- Ligger programmerad slutposition inom operatet, så måste utlösningvillkoret kontrolleras.
- Har konturavvikelsen, som leder till utlösning dimensionerats för stort? Är momentgränsen för högt inställd?

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

20092 Axel %1 Körning mot fast anhalt fortfarande aktiv**Parameter:** %1 = Axelnamn, Spindelnummer**Förklaring:** Det har försökts att flytta den mot fast anhalt körda axeln, medan den står mot anhaltet eller bort valet ännu inte är avslutat.

Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.**Åtgärd:** Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.

Kontrollera följande punkter:

- Sker genom en rörelse av geometriaxlar även en rörelse av axeln mot fast anhalt?
- Sker ett val trots att axeln står mot fast anhalt?
- Har bortvalet avbrutits med RESET?
- Har PLC kopplat kvitteringssignalerna?

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

20093 Axel %1 Stilleståndsövervakningen vid anhaltet har löst ut**Parameter:** %1 = Axelnamn, Spindelnummer**Förklaring:** Axelns position efter fullföljt val ligger utanför stilleståndsönstret.

Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.

- Kontrollera mekanik, t.ex. anhåll ramlat bort? Har delen som skall klämmas gett efter?
- Positionsfönster för stilleståndsovervakning för litet (MD37020 \$MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF)(SD43520 \$SA_FIXED_STOP_WINDOW). Standardvärde 1 mm vardera.

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

20094 Axel %1 funktion har avbrutits

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Funktion har avbrutits. Möjliga orsaker för detta är:

- Genom inträffandet av en impulsspärr kan momentet inte längre upprätthållas.
- PLC:n har tagit bort kvitteringarna.

Systemvariabeln \$VA_FXS_INFO innehåller tilläggsinformationen för funktionsavbrott.

Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.

Kanal ej driftklar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Kontrollera om

- det finns en impulsspärr från in-/återmatningsenheten eller från PLC:n?

- kvitteringsbitarna har raderats av PLC:n, trots att NCK inte har krävt något frånval?

Utläsning av systemvariabeln \$VA_FXS_INFO, interpretiera sedan tilläggsinformationen.

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

20095 Axel %1 Otilåtet stoppmoment, uppmätt moment %2

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

%2 = aktuellt hållmoment vid val av bromstest

Förklaring: Aktuellt stoppmoment vid val av bromstest kan med nuvarande parametrering av bromstestet ej brytas.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera parametreringen av funktionstestet av bromstest:

- Momentet för viktutjämning i servomaskindata 1192 skall ungefär motsvara det aktuella stoppmomentet. Det aktuella stoppmoment visas i alarmtexten.

- Momentet för viktutjämning i servoparameter p1532 skall ungefär motsvara det aktuella stoppmomentet. Det aktuella stoppmoment visas i alarmtexten.

- Det angivna momentet för bromstestet MD36966 \$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE måste ställas in så att det är större än aktuellt stoppmoment.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20096 Axel %1 bromstest avbruten , tilläggsinfo %2

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

%2 = Felinformation finns in \$VA_FXS_INFO

Förklaring:	Bromstestet har upptäckt av ett problem. Tilläggsinformationen ger närmare orsak till alarmet. Förklaringen kan utläsas ur dokumentationen till systemvariabler \$VA_FXS_INFO. Tilläggsinformation: 0: Ingen tilläggsinformation finns. 1: Axeltyp ej PLC- eller kommandoaxel. 2: Slutposition uppnådd, rörelsen avslutad. 3: Avbrott genom NC-RESET (med tryckknapp). 4: Övervakningsfönstret lämnat. 5: Momentreduceringen nekades av servot. 6: PLC har tagit bort frigivningar. 7: SINAMICS-parameter p2003 är noll eller telegram utan momentdata är aktivt.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Tag hänsyn till bromstestets gränsvillkor, se tilläggsinformation.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20097	Axel %1 felaktig rörelseriktning bromsprov
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Genom den valda rörelseriktningen genomförs bromsprovet med ett felaktigt viktutjämningsmoment.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Genomför bromstest i den andra rörelseriktningen - Anpassa servo-MD 1192 noggrannare till det aktuella viktförhållandet. Alarmet uppstår bara när det aktuella momentet avviker mer än 5% från MD 1192, vid öppen broms. - Anpassa servoparameter p1532 noggrannare till det aktuella viktförhållandet. Alarmet uppstår bara när det aktuella momentet avviker mer än 7,5% av MD36966 \$MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE från servoparameter p1532, vid öppen broms. - aktivera, MD36968 \$MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, Bit 0 = 1, den automatiska kontrollen av lastmomentet för att påbörja bromstesten.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20120	Axel %1: för många kompensationsbeteckningar
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Interpolerande kompensation med tabeller. Per axel får maximalt så många kompensationsbeteckningar vara definierade, som det finns axlar i systemet. Vid detta alarm slås automatiskt den interpolerande kompensationen av för axeln.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera och korrigera tabellparameter \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS och/eller slå ifrån en eller flera tabeller (SD41300 \$SN_CEC_TABLE_ENABLE)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20121	Axel %1: Konfigurationsfel i kompensationstabell %2
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Kompensationstabell
Förklaring:	Interpolerande kompensation med tabeller. Inställningarna för angiven tabell är ogiltiga. För systemvariabler gäller \$AN_CEC_MAX >= \$AN_CEC_MIN och \$AN_CEC_STEP != 0. Denna tabell slås automatiskt av.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera inställningar för tabellen och korrigera dessa. Om inget fel kan hittas, kan alarmet undertryckas. Slå då ifrån tabellen (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) eller slå ifrån kompensationen för axeln (\$MA_CEC_ENABLE).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20122 **Kompensationstabell %1: Ogiltig axeltillordning**

Parameter: %1 = Kompensationstabell

Förklaring: Interpolerande kompensation med tabeller. Tillordning av in- eller utgångsaxlar i angiven tabell är otillåten. För systemvariabler gäller \$AN_CEC_INPUT_AXIS och \$AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0, och båda måste peka på giltiga axlar. Denna tabell stängs automatiskt av.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera och korrigera kompensationstabellens axeltillordning. Om inget fel kan hittas, kan alarmet undertryckas. Slå då ifrån tabellen (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) eller slå ifrån kompensationen för axeln (\$MA_CEC_ENABLE).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20123 **Axel %1: olika utgångstillordning för multiplicerade tabeller**

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Interpolerande kompensation med tabeller. De båda tabeller vars utgångar skall multipliceras med varandra, har tillordnats olika utgångsaxlar. Kompensationen för denna axel slås automatiskt av.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera inställningar för tabellerna (\$AN_CEC_OUTPUT_AXIS och \$AN_CEC_MULT_BY_TABLE) samt korrigera dessa.

Om inget fel kan hittas, kan alarmet undertryckas. Slå då ifrån tabellen (\$SN_CEC_TABLE_ENABLE) eller slå ifrån kompensationen för axeln (\$MA_CEC_ENABLE).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20124 **Axel %1: Summan av kompensationsvärdena är för stor**

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Summan av kompensationsvärdena av alla till axeln tillordnade tabeller har överskridit gränsvärdet MD32720 \$MA_CEC_MAX_SUM och måste begränsas. Därmed kan konturfel ha uppstått.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera inställningar för kompensationstabellerna som är tillordnade axeln.

Kontrollera kurvorna i tabellerna (\$AN_CEC).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20125 **Axel %1: För snabb ändring av kompensationsvärden**

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Kompensationsvärdet har ändrat sig snabbare än vad som har tillåtit i MD32730 \$MA_CEC_MAX_VELO. Det måste begränsas tills vidare. Den saknade sträckan hämtas in, det kan dock ha uppstått konturfel.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera inställningar för kompensationstabellerna som är tillordnade axeln.

Kontrollera kurvorna i tabellerna (\$AN_CEC). Eventuellt har även en av ingångsaxlarna rört sig snabbare än det har förutsatts.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20130 [Kanal %1:] Konturtunnelövervakning

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Verktygsspetsen har lämnat den runt börkonturen lagda tunneln, d.v.s. verktygsspetsens avstånd från börkonturen var större än inställt i MD21050 \$MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL.

Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera följande punkter efter varandra:
1. Är maskinen i ordning. Alarmet har m.a.o. inte löst ut på grund av en trög axel, verktygsbrott eller kollision?
2. Om maskinen är i ordning, minska hastigheten eller förbättra regulatorinställningen.
3. Eventuellt kan tunneln göras större och felet kan övervakas över analogutgång, för att fastställa felet.

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

20138 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 körning med kommandoaxel %4 inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID
%4 = Axelnamn

Förklaring: Axeln, vilken skall köras från en synkron aktion, är inte tillgänglig
Följande orsaker är möjliga:
- Axeln förbereds för närvarande eller körs fortfarande genom NC-programmet.
Genom banstyrningsdrift eller en aktiv frame kan denna rörelse även ske indirekt.
- För axeln är en överlagrad rörelse aktiv.
- Axeln är aktiv som följeaxel i en koppling.
- För axeln är en interpolatorisk kompensation, t.ex. temperaturkompensation, aktiv.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra bearbetningsprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20139 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 Ogiltigt märke

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID

Förklaring: Det är inte möjligt att sätta eller radera ett märke i en rörelsesynkron aktion
Möjliga orsaker är:
SETM(): Maximalt antal märken har överskridits, märke är redan satt.
CLEARM(): Angivet märke ligger inom ej tillåtet värdeområde.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	SETM(): Använd märke inom giltigt värdeområde, sätt inte satt märke igen. CLEARM(): Använd märke inom giltigt värdeområde.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20140	[Kanal %1:] Körning av kommandoaxel %2 se NC-alarm %3 parameter %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel %3 = NC-alarm %4 = Tilläggsparameter
Förklaring:	Hos kommandoaxel som skall köras från synkron aktion har ett NC-alarm uppkommit. Detta visas med 3:e parametern som MMC-alarmnummer. I en 4:de parameter lämnas i förekommande fall ytterligare information.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Se hjälpinformation hos tilläggsalarmet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20141	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 axel %4 har ogiltig axeltyp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn
Förklaring:	Instruktionen är inte tillåten för kommandoaxeln eller spindeln i aktuellt axeltillstånd. Alarmet uppkommer vid kommandoaxlar (POS, MOV), spindelinstruktion från synkrona aktioner (M3/M4/M5, SPOS), medsläpning (TRAILON, TRAILOF) och ledvärdeskoppling (LEADON, LEADOF).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Stoppa först axeln eller slå ifrån kopplingen, välj därefter ett nytt tillstånd.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20143	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 kommandoaxel %4 kan inte startas eftersom den kontrolleras av PLC
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn
Förklaring:	Man har försökt att starta en kommandoaxel med blockrelaterad eller modal synkronaktion. Eftersom axeln kontrolleras av PLC är denna start inte möjlig.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Avsluta kontrollen av axeln från PLC och återge därmed kontrollen till kanalen eller starta kommandoaxeln med statisk synkron aktion.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20144 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 åtkomst till systemvariabel inte möjligt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID

Förklaring: Vid användandet av systemvariabler förutsätts att läsning/skrivning av relaterade data kan ske. Vid läsning av givares aktuella värden samt digitala in-/utgångar beror tillgängligheten på motsvarande hårdvarukomponent. Om en åtkomst inom synkrona aktioner inte lämnar något giltigt värde visas alarm 20144. Utanför synkrona aktioner leder en sådan läsning/skrivning till stopp av blockberedningen tills resultat föreligger. Därefter fortsätter blockberedningen.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Säkerställ före läsning/skrivning av systemvariabler att åtkomst av t.ex. nödvändiga hårdvarukomponenter är möjligt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20145 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 Aritmetikfel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID

Förklaring: Vid beräkning av ett aritmetiskt uttryck eller en synkron aktion, har värdesspill uppkommit (t.ex. division med 0).

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Korrigera felaktigt uttryck

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20146 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 Nestningsnivåer överskridet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID

Förklaring: För beräkning av aritmetiska uttryck i synkrona aktioner används en operandstack med fast inställd storlek. Vid mycket komplexa uttryck kan denna bli överfull.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Korrigera felaktigt uttryck

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20147 [Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 instruktion %4 inte utförbar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Radnummer
%3 = Synact ID
%4 = Programkommando

Förklaring:	En instruktion i ett synkront aktionsblock kan inte utföras, t.ex. en reset av den egna synkrona aktionen är inte möjlig. Mätning nivå 2 - Exportversionen tillåter ingen mätning via synkron aktion. - En MEASA-instruktion programmerades i en synkron aktion. - Mätningen är aktiv - Programmeringsfel (se alarm 21701)
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra synkrona aktionen. Mätning steg 2 För bättre feldiagnos för mätuppdraget utförs det först som ett NC-program. Överför det till synkrona aktioner först när det körts igenom utan fel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20148	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 internt fel %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Felnummer
Förklaring:	Under bearbetning av en synkron aktion har ett fel uppstått. Felnumret är viktigt ur diagnoshänseende och bör meddelas maskintillverkaren.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra synkrona aktionen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20149	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 index %4 ogiltigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Index
Förklaring:	Vid åtkomst till en variabel i rörelsesynkron aktion har ett ogiltigt index använts. Därtill visas vilket index som är ogiltigt. Exempel: ... DO \$R[\$AC_MARKER[1]] = 100 Felet uppkommer när märke 1 har ett större värde än det maximalt tillåtna R-parameternumret. PROFIBUS/PROFINET-periferi: Vid läsning/skrivning av data har ett ogiltigt Slot-/I-/Q-områdesindex använts. Orsak: 1.: Slot-/I-/Q-områdesindex >= max. tillgängligt antal Slot-/I-/Q-områden. 2.: Slot-/I-/Q-områdesindex refererar till ett Slot-/I-/Q-område som inte är konfigurerat. 3.: Slot-/I-/Q-områdesindex refererar till ett Slot-/I-/Q-område som inte är frigivet för systemvariabler.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Använd giltigt index.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20150 [Kanal %1:] Verktögsförvaltning: PLC har avslutat avbruten instruktion

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Hänvisning att PLC har avslutat en avbruten instruktion (med visning av alarm) för verktögsförvaltning - verktygsväxling.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Endast för information.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20160 [Kanal %1:] Verktögsförvaltning: PLC kan endast avsluta felaktigt avbrutna instruktioner

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: Hänvisning att PLC ville avbryta en aktiv instruktion för verktögsförvaltning (verktygsväxling), eller att ingen instruktion finns för att avbryta. NCK avisas eftersom kanaltilståndet är "aktivt" (då får inget avbrytas), eller "reset" (då finns det inget att avbryta).

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Endast för information.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20170 [Kanal %1:] Maskindata: \$AC_FIFO ogiltigt

Parameter: %1 = Kanalnummer

Förklaring: den genom maskindata MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO, MD28262 \$MC_START_AC_FIFO, MD28264 \$MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 \$MC_MODE_AC_FIFO fastställda uppbyggnaden av FIFO-variabel \$AC_FIFO1 - \$AC_FIFO10 kan inte läggas in i det genom MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM definierade R-parameterfältet.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Öka antalet R-parametrar eller reducera FIFO-elementen. MD28050 \$MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 \$MC_START_AC_FIFO + MD28260 \$MC_NUM_AC_FIFO (MD28264 (\$MC_LEN_AC_FIFO + 6))

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

20200 [Kanal %1:] Ogiltigt spindelnummer %2 vid verktygsfinkorrektur

Parameter: %1 = Kanalnummer målkanal

%2 = Spindelnummer

Förklaring: För den i PUTFTOC-instruktionen angivna spindeln finns det ingen spindel-axeltillordning i målkanalen.

Reaktion: Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Ändra programmet i kanalen som skriver verktygsfinkorrekturen.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20201	[Kanal %1:] Spindel %2 har inte tillordnats något verktyg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer
Förklaring:	För att verktygsfinkorrekturen skall kunna användas för det i spindeln sittande verktyget, måste en spindel / verktygstillordning vara aktiv. Detta är inte fallet i verktygsfinkorrekturens målkanal för programmerad spindel.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	1. Ändra NC-programmet (skriv verktygsfinkorrektur). 2. Skapa spindel-/ verktygstillordning genom programmering: - TMON (VT-övervakning). - GWPSON (VT-val).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20203	[Kanal %1:] Inget verktyg aktivt
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	En verktygsfinkorrektör för det aktiva verktyget i kanal %1 har skrivits med PUTFTOC. I denna kanal finns inget aktivt verktyg, därmed kan korrekturen inte tillordnas.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera program
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20204	[Kanal %1:] PUTFTOC-instruktion inte tillåten vid FTOCOF
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	En verktygsfinkorrektör för det aktiva verktyget för kanal %1 har skrivits med PUTFTOC. I denna kanal är inte verktygsfinkorrektören aktiv. I PUTFTOC-instruktionens målkanal måste FTOCON vara aktiv.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera program i bearbetningskanal: Välj in FTOCON, så att kanalen är beredd att ta emot PUTFTOC-instruktionen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
20205	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 ogiltigt spindelnummer %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer målkanal %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Spindelnummer
Förklaring:	För den angivna spindeln finns i målkanalen ingen spindel-axeltillordning.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra programmet.
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20300	[Kanal %1:] Axel %2, Orientering ej möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid körning av den angivna (virtuella) orienteringsaxeln skall en verktygsorientering ställas in, som inte är möjlig med denna maskins kinematik.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Stopp av jogg-rörelse och angivande av en annan (möjlig) orienteringsändring.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmer. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

20301	[Kanal %1:] Överlagrad orientering inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Överlagrad orientering är inte inställbar i denna maskinkinematik. Den genom en eller flera av systemvariablerna \$AC_OFF_O[i] \$AC_OFF_R[i] \$AC_OFF_LEAD \$AC_OFF_TILT \$AC_OFF_THETA angivna överlagringen av orienteringen är inte inställbar vid denna maskinkinematik.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändring av NC-programmet (överlagrad orientering i synkrona aktioner).
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

20302	[Kanal %1:] Axel %2 kan inte köras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Den visade axeln kan inte köras som maskinaxel, eftersom i driftarten JOG moden JOG-Retract är vald.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort JOG-Retract med RESET
Programfortsättning:	Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

20304	[Kanal %1:] Axel %2 kan inte köras som geometriaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Den visade axeln kan inte köras som geometriaxel. Geometriaxeln är i moden JOG-Retract del i en återgångsrörelse. Den begärda rörelsen hos geometriaxeln leder till en påverkan på den tillåtna återgångsriktningen.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort JOG-Retract med RESET
Programfortsättning:	Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

20306 [Kanal %1:] Kartesisk handrattskörning inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: I moden JOG-Retract är kartesisk handrattskörning inte möjlig.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Välj bort JOG-Retract med RESET

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20308 [Kanal %1:] Handrattskörning i koordinatsystem ENS inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: I moden JOG-Retract är handrattskörning i koordinatsystem ENS inte möjlig.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Välj bort JOG-Retract med RESET

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

20310 [Kanal %1:] Axel %2 körning till angiven position inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Den visade axeln kan köras till den angivna positionen i mode JOG-Retract. Den blir begränsad till avbrottspositionen vid val av JOG-Retract.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kör inom de tillåtna positionerna

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

21550 [Kanal %1:] Axel %2 Körning från HW-gränsläget är inte möjligt. Orsak: %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn
%3 = Orsak

Förklaring: Man har försökt att friköra en axelkopplings följeaxel eller en transformations utgångsaxel över masteraxeln eller en transformations ingångsaxel. Detta är inte tillåtet i aktuell situation.
Möjliga orsaker:
1 Ingen tillåten frikörningsriktning
2 Kopplingen ej synkron
3 Frikörning är inte tillåtet för aktiv koppling
4 Reserverat
5 Frikörning är inte tillåtet för aktiv transformation

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Visning av alarm.

Åtgärd: Avhjälp vid felorsak:
1 Ange annan körriktning
2 Deaktivera kopplingen och kör axeln/axlarna var för sig
3 Deaktivera kopplingen och kör axeln/axlarna var för sig
4 Reserverat
5 Deaktivera transformationen och kör axeln/axlarna var för sig

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21610	[Kanal %1:] Axel %2 Givare %3 Frekvensen överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = String (Givarnummer)
Förklaring:	Den i axelspecifika MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... Encodernummer, 1 eller 2) tillåtna maximalfrekvensen hos den momentant aktiva givaren (axelspecifik snittställesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 (Positionsmätsystem 1/2)) har överskridits. Ärvärdets referens till mekanisk slidposition kan ha förlorats. Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar). Den i axelspecifika MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... Encodernummer, 1 eller 2) tillåtna maximalfrekvensen hos den aktiva givaren (axelspecifik snittställesignal V390x0000.2) har överskridits. Ärvärdets referens till mekanisk slidposition kan ha förlorats. Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (NC inte driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Kontrollera MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] och NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 (positionsmätsystem 1/2).
Programfortsättning:	Radera alarmer med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.
21612	[Kanal %1:] Axel %2, frigivning återställd, orsak %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Alarmorsak
Förklaring:	Alarmorsaker: 0: Ingen närmare bestämning av alarmorsaken möjlig. 1: Snittställesignalen DB380x DBX2.1 (Reglerfrigivning) saknas. 2: Snittställesignalen DB380x DBX4001.7 (Impulsfrigivning) saknas. 3: Servosignal DB390x DBX4001.7 (Impulser frigivna) inte satt. 4: Servosignal DB390x DBX4001.5 (Servo driftklart) inte satt. 5: Servosignal DB390x DBX4000.4 (oberoende servo) följer inte NC-börvärdet. En signal, för frigivning av rörelsen, som t.ex. "Reglerfrigivning", "Impulsfrigivning", parkering/givarval (endast för axlar) eller också har en servospecifik frigivning återställts för visad axel. Alarmer kan anges vid positioneringsaxlar, spindlar såväl som för axlar i geometrigruppen. Som axlar i geometrigruppen räknas de i de kanalspecifika MD-Array MD20050 \$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB inmatade axlarna. För alla befintliga geometriaxlar måste reglerfrigivning finnas, oberoende av om de är i rörelse eller ej! Vid SAFETY: Genomförs det vid kopplade axlar ett teststopp, ges alarmer ut, när det vid teststoppet för följeaxeln genom ELG-gruppen finns ett rörelsekommando.
Reaktion:	NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera snittställesignalerna DB380x DBX2.1 (reglerfrigivning), DB380x DBX4001.7 (impulsfrigivning), kontrollera servosignalerna DB390x DBX4001.7 (impulser frigivna), DB390x DBX4001.5 (servo driftklart) t.ex. med PLC statusvisning i område DIAGNOS. Kontrollera givarvalet (för axlar) såväl som varje insatt servotyp. Kontrollera vidare frigivningssignaler för rörelsen. Följ ledningsdragningen vid bortfall av plintfrigivning för servot resp. hårdvarufunktionen (t. ex. reläfunktion) resp. ytterligare tillvägagångssätt beroende på den aktuella dokumentationen för servot. Vid SAFETY: Alarmet kan förhindras för följeaxeln vid aktiv ärvärdeskoppling genom en ökning av MD36060 \$MA_STANDSTILL_VELO_TOL (standardvärde 5 mm).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

21613 Axel %1 Mätssystem växlas

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Denna axels mätssystem växlas
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	-
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

21614 [Kanal %1:] Axel %2 hårdvarugränsläge %3

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = String (+, - eller +/-)
Förklaring:	I NC/PLC-snittstället har VDI-signalen DB380x DBX1000.1 und .0 (hårdvarugränsläge plus/minus) satts.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. 1. Hos redan refererade axlar borde innan hårdvarugränsläget uppnås, mjukvarugränsläge 1 och 2 reagera. Kontrollera och ev. korrigerar MD36110 \$MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 \$MA_POS_LIMIT_MINUS, MDS36130 \$MA_POS_LIMIT_PLUS2 och MD36120 \$MA_POS_LIMIT_MINUS2 och NC/PLC-snittställesignalen för val av 1:a/2:a-mjukvarugränsläge DB380x DBX1000.3 / 1000.2 (1./2. Mjukvarugränsläge plus/minus) (PLC-användar-program). 2. Om axeln ännu inte var referenspunktkörd, så kan hårdvarugränsläget lämnas i driftart JOG i motsatt riktning. 3. Kontrollera PLC-användarprogram och förbindelsen från givare till PLC-ingångskort, om axeln överhuvudtaget inte nått hårdvarugränsläget.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21615 [Kanal %1:] Axel %2 i rörelse i 'Nachführen' (ingen positionsövervakning)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Denna axel har satts i rörelsen i tillståndet "Nachführen" (ingen positionsövervakning), t.ex. på grund av att impulsfrigivningen är återställd för servot.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	-
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21616	[Kanal %1:] Block %2 Överlagrad rörelse under transformationsväxling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den överlagrade rörelsen i BCS ändrar betydelse på grund av transformationsväxlingen och kan därmed leda till oönskade axelrörelser.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Tag bort överlagrad rörelse.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
21617	[Kanal %1:] Block %2 transformation tillåter inte körning genom poler.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad bana leder genom en pol eller ett förbjudet område hos transformationen.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra NC-programmet (om alarmet kom i AUTOMATIK-drift). För att köra från alarmpositionen måste transformationen annulleras (endast reset räcker inte, eftersom transformationen kvarstår efter reset).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
21618	[Kanal %1:] från Block %2 Transformation aktiv: Överlagrad rörelse för stor
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Andelen överlagrade rörelser för transformationssignifikanta axlar är så stor, att den planerade rörelsen inte längre riktigt motsvarar verkliga förhållanden vid interpolationen. Singularitetsstrategi, övervakning av arbetsområdesbegränsning och dynamisk LookAhead är i förekommande fall inte längre korrekt.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid överlagrad rörelse måste tillräckligt säkerhetsavstånd från banan till poler och arbetsfältsbegränsningar beaktas.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
21619	[Kanal %1:] Block %2 Transformation aktiv: Rörelse ej möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Maskinens kinematik tillåter inte programmerad rörelse. Transformationsberoende felorsaker kan vara: Vid TRANSMIT: Det finns ett (cirkelformat) område runt polen, som det inte går att positionera till. Detta område uppstår på grund av att verktygets referenspunkt inte kan köras in i polen. Området fastställs med: - Maskindata (MD249 \$MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...) - Aktiv verktygslängdskorrektör (se \$TC_DP..). Medräkning av verktygslängdskorrektör beror på valt arbetsplan (se G17,...). Maskinen stannar vid kanten av det ej positionerbara området.

Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet. Ändra felaktigt angiven verktygslängdskorrektör. Observera: Endast RESET räcker inte, när trafo kvarstår aktiv även efter RESET
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21620	[Kanal %1:] Axel %2 Nödstoppsbromsramp aktiverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Den axiala nödstoppsbromsrampen har aktiverats för den angivna axeln/spindeln Följande orsaker för aktiveringen av nödstoppsbromsrampen är möjliga: Alarm 26052: Banhastigheten för hjälpfunktionsutmatningen för hög Alarm 1012: Systemfel med ID 550006 Alarm 1016: Systemfel med ID 550003, 550005 och 550010 Vid master/slav-koppling har MD30132 \$MA_IS_VIRTUAL_AX (axeln är virtuell axel) satts. Bromskrav med prioritet 13 kan vara begärd av OEM användning.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Lokal alarmreaktion. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Häv resp. återställ alarmorsaken.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21650	[Kanal %1:] Axel %2 Överlagrad rörelse inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För axeln har en överlagrad rörelse angivits, detta är förbjudet på grund av MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Annullera överlagrad rörelse eller ändra MD32074 \$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21660	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 Konflikt mellan SYNACT: \$AA_OFF och CORROF
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn
Förklaring:	Vid val av positionsoffset (\$AA_OFF) med programinstruktionen CORROF (<Achse>, "AA_OFF") fastställs, att en synkronaktion är aktiv, som genast sätter \$AA_OFF för axeln igen (DO_\$AA_OFF [<Axel>] =<Värde>). Annulleringen utförs och \$AA_OFF sätts inte igen.

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

21665 [Kanal %1:] \$AA_TOFF återställt

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Om verktygsriktningen ändras vid Reset, och \$AA_TOFF är aktiv över Reset, raderas positionsoffseten (\$AA_TOFF).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Ändra Reset-inställning i \$AA_TOFF_MODE
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

21670 [Kanal %1:] Block %2 Otillåten ändring av verktygsriktning p.g.a. \$AA_TOFF aktiv

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Om en offset är aktiv med \$AA_TOFF[i] i verktygsriktningen, får inget block växlas in som gör att tillordningen av offsetaxeln ändras (byte av plan, verktygsväxling fräsvärtyg <=> svarvverktyg, transformationsväxling, TRAFOOF, TCARR=0, geometriaxelväxling).
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Lokal alarmreaktion. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	- Ändra bearbetningsprogrammet - Programmera TOFFOF()
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

21700 [Kanal %1:] Block %3 Axel %2 Mätgivare redan påverkad, flank är inte möjligt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer
Förklaring:	Den under nyckelordet MESA eller MEAW programmerade mätgivaren är redan påverkad och har slutit. För ytterligare mätning måste givarens signal först försvinna (mätgivarens viloläge). Visning av axel är preliminär och ännu utan betydelse. I senare versioner är en axelspecifik utvärdering planerad.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera startpositionen för mätningen resp. kontrollera mätprobens signal i PLC-snittställe DB2700 DBX1.0 / .1 (mätprobe påverkad probe 1/probe 2). Är kabel och kontakt ok?

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21701 [Kanal %1:] Block %3 Axel %2 Mätning är inte möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer
%3 = Blocknummer

Förklaring: Mätning nivå 2 (MEASA, MEAWA, MEAC).
Programmerat mätuppdag är felaktigt
Möjliga orsaker:
- ogiltig mätmode
- ogiltig mätprobe
- ogiltig givare
- ogiltigt antal mätflanker
- samma mätflanker kan endast programmeras i mode 2
- ogiltigt FIFO-nummer
- antal programmerade fifo motsvarar inte antalet som är angivet i mätuppdag för mätproben
Ytterligare orsaker:
Ett mätuppdag är redan aktivt (t.ex. från en synkronaktion).

Reaktion: Lokal alarmreaktion.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Korrigera mätuppdag.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21702 [Kanal %1:] Block %3 Axel %2 mätningen har avbrutits

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer
%3 = Blocknummer

Förklaring: Mätblocket är avslutat (axelns programmerade slutposition har uppnåtts) utan att mätgivaren har påverkats.
Mätning steg 2 (MEAWA, MEASA, MEAC).
Mätvärdet kunde inte omräknas till operatkoordinatsystemet. Mätvärdet i den i mätuppdag programmerade GEO-axeln finns bara i maskinkoordinatsystemet.

Orsaker:

I mätuppdag har inte alla GEO-axlar programmerats. Därmed saknas minst ett mätvärde för kontrollräkning i operatkoordinatsystemet.

Ytterligare orsaker:

Det programmerade mätuppdag är inte identiskt för alla GEO-axlar.

Vid mätningarna med handskakning måste det finnas två mätprobar i servoparameter p0680 index 0 och 1.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera rörelsen i mätblocket.

- Måste den aktiverade mätgivare alltid ha slutits innan angiven axelposition?

- Mätgivare, kabel, kabelfördelare, plintanslutningar i ordning?

- Är mätproben hårdvarumässigt rätt ansluten och projekterad (t.ex. servoparameter p0488 och p0489)?

Programmera antingen alla GEO-axlar explicit, eller rörelsen över POS[axel] kommandot.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

21703	[Kanal %1:] Block %3 Axel %2 Mätproben inte påverkad, flank är inte tillåten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer
Förklaring:	Den valda mätproben är inte (!) påverkad och kan därför inte ta emot något mätvärde innan den har påverkats. Mätsteg 2 (MEAWA, MEASA, MEAC). Mätprobens påverkande tillstånd är vid startpunkten för mätuppdraget, identisk med den först programmerade mätflanken. Kontroll sker bara i mode 2.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera mätgivaren - Kontrollera startposition för mätningen - Kontrollera programmet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
21740	Utmatningsvärde för analog utgång nr. %1 begränsat
Parameter:	%1 = Nr. på utgång
Förklaring:	Värdeområdet för analogutgång n begränsas av MD10330 \$MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera inte högre värden med \$A_OUTA[.] = x än vad som är tillåtet i motsvarande maskindata.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
21751	Gränshastighet %2 grad/min har överskridits för moduloaxel %1 (felaktignockutmaning)
Parameter:	%1 = Axel, Spindel %2 = Gränshastighet
Förklaring:	Nockutmatningen för moduloaxeln kan inte längre tillfredsställande garanteras. Följande orsaker: Axelhastigheten överskrider det tillåtna hastighetsområdet. Beräkningen av nockutmatningen för moduloaxeln, kan endast tillfredsställande garanteras under gränshastigheten.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Reducera axelns rörelsehastighet - Alarmet kan undertryckas med SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 15
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
21752	Axel %1 minimal nockbredd för nock %3 underskriden vid aktuell hastighet %2
Parameter:	%1 = Axel, Spindel %2 = Gränshastighet %3 = Nocknummer
Förklaring:	Nocksignalens bredd underskrider tiden $t=50\mu s$ och kan därför inte längre utvärderas. Följande orsaker: Nocksignalens bredd om $50\mu s$ får inte underskridas. För en projekterad nockbredd och den tillåtna tiden erhålls en gränshastighet för nockar ($v=s/t$). Vid överskridande av denna gränshastighet förloras nocksignalen.

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Reducera axelns rörelsehastighet - Förlängnockens bredd - Alarmet kan undertryckas med SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 15
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

21760	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 för många hjälpfunktioner programmerade
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Antalet programmerade hjälpfunktioner har överskridit maximalt tillåtet antal. Alarmet kan uppkomma i samband med rörelsesynkrona aktioner. Maximalt antal hjälpfunktioner får inte överskridas i rörelseblock och rörelsesynkrona aktioner.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

21800	[Kanal %1:] Önska antal operat %2 uppnått
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Önska antal operat
Förklaring:	Alarmet aktiveras med MD27880 \$MC_PART_COUNTER, Bit 1: Antalet räknade operat (\$AC_ACTUAL_PARTS eller \$AC_SPECIAL_PARTS) är lika eller redan större än programmerat värde för antalet önskade operat (\$AC_REQUIRED_PARTS). Samtidigt ges kanal-VDI-signalen "Önskat antal operat uppnått" ut. Värdet för antalet räknade operat (\$AC_ACTUAL_PARTS) återställs, medan värdet i \$AC_SPECIAL_PARTS bibehålls. Upplysning: Bör-/ärjämförelse av operat sker endast efter NC-Start. Därvid blir \$AC_REQUIRED_PARTS > 0 förinställt. Vid negativt värde på \$AC_REQUIRED_PARTS fryses alla via MD27880 \$MC_PART_COUNTER aktiverade operaträkningarna till sina uppnådda värden och bör-/ärjämförelsen sätts ut.
Reaktion:	NC ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Inget programavbrott. Radera alarmvisningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22000	[Kanal %1:] Block %2 spindel %3 byte av växelläge i %4 ej möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindelnummer %4 = Växlesteg
Förklaring:	Byte av växlesteg för spindeln är inte möjlig när: - gängskärning (G33, G34, G35) är aktiv - spindeln är aktiv i en koppling antingen som master- eller följespindel - spindeln positioneras

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Växelseget skall läggas in innan det ifrågavarande bearbetningssteget. Om det ändå är nödvändigt att växla växelläge i en av ovan nämnda funktioner, så måste denna funktion kopplas av inom tidsramen för växling av växelläget. Bortval av gängskärning sker med G1, den synkrona spindelkopplingen kopplas från med COUPOF, spindelpositioneringsdriften lämnas med M3, M4 eller M5.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22001	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3: Bromsramp längre än STOPP D-tid. Orsak: %4.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn %4 = Avkänning av orsak
Förklaring:	Den aktuella axeldynamiken räcker inte till för att komma till stopp i rätt tid då ett STOPP D löses ut. Den i parameter 4 angivna orsaken är: 1: MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL för liten. 2: MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK för liten. 3: För stark accelerationsreducering med ACC eller till följd av FXST aktiverat. 4: För stark ryckreducering programmerat med JERKLIMA.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka MD36953 \$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D. Öka MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL och MD32431 \$MA_MAX_AX_JERK. Öka programmerad acceleration (ACC) eller öka ryck (JERKLIMA). Korrigera moment- och accelerationsreduceringen till följd av FXST. Alarmet kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22002	[Kanal %1:] Spindel %2: Bromsrampen längre än STOPP D-tiden för växelsteg %3 orsak %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer %3 = Växelsteg %4 = Orsak
Förklaring:	Det projekterade dynamikvärdet för spindeln räcker inte till för att komma till stopp i rätt tid då ett STOPP D löses ut. Parameter 3 innehåller växelsteget vilkens bromstid ur de projekterade dynamikvärdena för STOPP D-tiden vida överskrids. Parameter 4 innehåller en identifiering för den påverkade MD:n: 10: Dynamik för varvtalsreglering: MD35130 \$MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 \$MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL 11: Dynamik för positionsreglering: MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. För stark accelerationsreducering till följd av FXST aktiverat. 21: Dynamik för gängning med G331, G332: MD35135 \$MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 \$MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka MD36953 \$MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D eller reducera bromstiden genom att ändra dynamikprojekteringen för spindeln. Alarmet kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, Bit 13.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22005	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 spindel %4 valt växelsteg inte inställt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Spindelnummer
Förklaring:	Det första växelstegsatablocket är aktivt. Det önskade växelsteget har inte satts upp i första växelstegsatablocket. Antalet uppsatta växelsteg har projekteras i MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS. Exempel på orsaken till alarm med 3 uppsatta växelsteg (MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS = 3): * ... DO M44 eller DO M45 har programmerats i synkron aktion för aktuell spindel * ... DO M70 har programmerats och MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE är större än 3.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra detaljprogrammet: Bara tillåtna växelsteg, som har satts upp i MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS, kan läggas i. Begränsa M70-projekteringen (MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) till MD35090 \$MA_NUM_GEAR_STEPS.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22006	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 spindel %4 växelstegsväxling inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Spindelnummer
Förklaring:	Byte av växelsteg för spindeln är inte möjlig när: - gängskärning (G33, G34, G35) är aktiv - spindeln är aktiv i en koppling antingen som master- eller följespindel - spindeln positioneras
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Växelsteget skall läggas in innan det ifrågavarande bearbetningssteget. Om det ändå är nödvändigt att växla växelläge i en av ovan nämnda funktioner, så måste denna funktion kopplas av inom tidsramen för växling av växelläget. Bortval av gängskärning sker med G1, den synkrona spindelkopplingen kopplas från med COUPOF, spindelpositioneringsdriften lämnas med M3, M4 eller M5.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22010	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 ärväxelläge motsvarar inte börväxelläget.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad växling av växelläge har avslutats. Det från PLC meddelade (inlagda) ärväxelläget motsvarar inte det från NC begärda börväxelläget. Hänvisning: Om möjligt skall alltid begärt växelläge läggas in.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Korrigera PLC-Program.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22011	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 Växling till programmerat växelsteg är ej möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid bortval av funktionen 'DryRun', 'Programtest' och 'SearchRunByProgTest' kan man inte efteråt hämta ett tidigare byte av växelsteg i Reposmodul. Detta är fallet om spindeln i bortvalsblocket inte är i varvtalsreglering, vald som följeaxel eller aktiv i en transformation. Genom återställning av bit 2 i MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, undviks senare hämtning av byte av växelsteg vid ovan nämnda funktionsbortval.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra frånvalsblock resp. målblock vid blocksökning till varvtalsstyrning (M3, M4, M5, SBCOF). Sätt MD35035 \$MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 2 till 0.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22012	[Kanal %1:] Block %2 Masterspindel %3 är i simulationsdrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Masterspindelnummer
Förklaring:	Vid koppling kan ingen synkroniserad körning uppnås, när masterspindel/-axel är i simulation och följespindel/-axel inte är det.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ställ om följespindel/-axel till simulationsdrift resp. simulera inte masterspindel/-axel (MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE). Om inställningen är vald med flit så kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit21=1 resp. vid CP-programering med CPMALARM[Fax] Bit3 = 1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22013	[Kanal %1:] Block %2 Följespindel %3 är i simulationsdrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följespindelnummer
Förklaring:	Vid koppling kan ingen synkroniserad körning uppnås, när följespindel/-axel är i simulationsdrift och masterspindel/-axel inte är det.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ställ om masterspindel/-axel till simulationsdrift resp. simulera inte följespindel/-axel (MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE). Om inställningen är vald med flit så kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit21=1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit4 = 1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22014	[Kanal %1:] Block %2 Dynamiken hos masterspindel %3 och följespindel %4 är mycket olika
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Masterspindelnummer %4 = Följespindelnummer
Förklaring:	Vid koppling kan ingen synkroniserad körning uppnås när spindlar / axlar skiljer sig mycket i sin dynamik. Dynamiken är beroende av flera inställningar: Förinställning förstyrning, parameterblock data, i första hand Kv, symmetritid etc, förstyrningsmod och inställningar av förstyrning, FIPO-driftart, inställningar för ryckfilter och dynamikfilter, DSC till/från. Dessutom följande maskindata: MD32620 \$MA_FFW_MODE, MD32610 \$MA_VELO_FFW_WEIGHT, MD33000 \$MA_FIPO_TYPE, VEL_FFW_TIME, MD32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN, MD32410 \$MA_AX_JERK_TIME, MD32644 \$MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, MD37600 \$MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, MD37602 \$MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, MD10082 \$MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd spindlar / axlar med samma dynamik. Om olika inställning är vald med flit så kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit21=1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit5 = 1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22015	[Kanal %1:] Block %2 Följespindel %3 ingen dynamik för tilläggsrörelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följespindelnummer
Förklaring:	Följespindelns differensrörelse kan inte utföras på grund av fel i tillgänglig hastighet. Genom kopplingen förbrukas den totalt till förfogande stående dynamiken. Följespindeln snurrar redan med maximalvarvtal. I bearbetningsprogrammet kan deadlock uppkomma. Alarmet kan undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit26 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit6 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera masterspindelns varvtal
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22016	[Kanal %1:] Block %2 Följespindel %3 i området för reducerad accelerationsförmåga
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följespindelnummer
Förklaring:	Följespindeln körs med positionsreglering. Följespindelns tillkommande rörelser bör inte lämna det linjära området hos använd motor. I annat fall kan det uppkomma avvikelser i konturen eller ev. servoalarm. Övervakningen beror på inställningen i MD35220 \$MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Om situationen behärskas av användaren kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit25 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[Fax] Bit7 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd kopplingstyp VV och säkerställ SPCOF för master- och följespindeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22018	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 tidsövervakning: 'Synkronkörning fin' inte uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följeaxel-/spindelnummer
Förklaring:	Efter att den börvärdesmässiga synkronkörningen har uppnåtts övervakas tiden tills den ärvärdesmässiga fina synkronkörningen har uppnåtts. Inom det genom MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] definierade tidsfönstret har toleransen inte uppnåtts: MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE resp. MD37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Sammanhanget mellan MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] och MD37210 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE resp. MD37230 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE måste anpassas till de mekaniska förutsättningarna.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22019	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 tidsövervakning: 'Synkronkörning grov' inte uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följeaxel-/spindelnummer

Förklaring:	Efter att den börvärdesmässiga synkronkörningen har uppnått övervakas tiden tills den ärvärdesmässiga grova synkronkörningen har uppnått. Inom det genom MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] definierade tidsfönstret har toleransen inte uppnått: MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE resp. MD37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Sammanhanget mellan MD37240 \$MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] och MD37200 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE resp. MD37220 \$MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE måste anpassas till de mekaniska förutsättningarna.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22020	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 Position för växling av växelsteg ej uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Med projektering av MD35010 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn] = 2 körs spindeln före det egentliga bytet av växelsteg till den i MD35012 \$MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] sparade positionen. Angiven position för byte av växelsteg uppnås inte.
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Korrigera sekvensen i PLC
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22022	[Kanal %1:] Block %2 spindel %3 växelsteg %4 inväntas för axeldrift
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindel %4 = Växelsteg
Förklaring:	Det önskade växelsteget för axeldrift är inte ilagt. I MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE har ett växelsteg projekteras, i vilket spindeln skall befinna sig vid axelrörelse. Vid omkoppling av spindeln till axeldrift kontrolleras detta växelsteg. Därvid kommer det projekterade växelsteget att jämföras med det av PLC anmälda växelsteget (NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX2000.0 - .2 (ärväxelsteg A till C)). Om växelstegen inte stämmer överens utges detta alarm.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före övergången till axeldrift programmera M70. Därvid läggs det i MD35014 \$MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE projekterade växelsteget automatiskt i. Om det projekterade växelsteget redan är aktivt, sker ingen växelstegsändring. M40 förblir aktivt under växelstegsändringen. Ta hänsyn till MD20094 \$MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22024	[Kanal %1:] Block %2 Spindel %3 Gängning: PLC-signal 'Invertera M3/M4' ändrad efter %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindel %4 = Värde
Förklaring:	Vid inväxling av ett G331-block har fastställts att NC/PLC-snittställesignalen DB380x DBX2001.6 (Invertera-M3/M4) har ändrats under detaljprogrambearbetning. För att förhindra ett verktygsbrott följer alarmutgivningen. Det aktuella värdet för NC/PLC-snittställesignalen visas som 4:e parameter.
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändring av NC/PLC-snittställsignal DB380x DBX2001.6 (Invertera-M3/M4) under detaljprogrambearbetning bör undvikas. Genom att sätta MD35035 SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 22 utvärderas inte NC/PLC-snittställsignal DB380x DBX2001.6 (Invertera-M3/M4) längre vid gängning med C331, G332. Alarmet ges inte längre ut. Varning: Sättning av Bit 22 innebär en funktionsändring.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22025	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 Synkrondrift(2): Tolerans fin överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följeaxel-/spindelnummer
Förklaring:	Efter att blockväxlingskriteriet 'FIN' uppnåtts kommer synkrondriften att övervakas. Det genom MD37212 \$MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2 definierade tröskelvärde 'fin' har överskridits av den ärvärdessidiga synkrondriftdifferensen. Alarmet kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit12 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit8 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktorisread personal/service. Följeaxeln/-spindeln kunde inte följa angivelsen från masteraxeln(-axlarna)/-spindeln(-spindlarna).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22026	[Kanal %1:] Block %2 Följeaxel/spindel %3 Synkrondrift(2): Tolerans grov överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följeaxel-/spindelnummer
Förklaring:	Efter att blockväxlingskriteriet 'GROV' uppnåtts kommer synkrondriften att övervakas. Det genom MD37202 \$MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2 definierade tröskelvärde 'grov' har överskridits av den ärvärdessidiga synkrondriftdifferensen. Alarmet kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit12 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[FAx] Bit9 = 1.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktorisread personal/service. Följeaxeln/-spindeln kunde inte följa angivelsen från masteraxeln(-axlarna)/-spindeln(-spindlarna).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22030	[Kanal %1:] Block %2 Följespindel %3 Otillåten programmering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Spindel

Förklaring:	Vid synkronspindel-VV-koppling kan en ytterligare rörelse för följespindel endast programmeras med M3, M4, M5 och S. Den av positionsangivelserna uppkomna sträckan kan vid en hastighetskoppling vid fel i positionsregleringen inte säkert innehållas. Om noggrannhet eller reproducerbarhet inte är det viktigaste kan alarmet undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, Bit27 = 1.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Använd synkronspindel-DV-koppling eller programmera rotationsriktning och varvtal
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22033	[Kanal %1:] Block %2 Axel/Spindel %3 'följ synkron drift' – diagnos %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel-/Spindelnummer %4 = Diagnos
Förklaring:	Vid 'Följ synkron drift' har följande situation uppstått: - Diagnos 1: Vid återställning med knapp avslutades en pågående korrektörrörelse. - Diagnos 2: Korrektörrörelsen stoppades. - Diagnos 3: Skrivning av korrekturvärde ej tillåten. Korrektursynkron drift stoppades. - Diagnos 4: Korrektörrörelse stoppas tillfälligt. (t.ex G74 referenspunktskörning) - Diagnos 5: Fördröjning av korrektörrörelsen: Accelerationsförmågan förbrukad av andra rörelser. - Diagnos 6: Fördröjning av korrektörrörelsen: Hastigheten förbrukad av andra rörelser. - Diagnos 7: Fördröjning av korrektörrörelsen: Det maximala varvtalet är begränsat till 0. Systemvariabeln \$AC_SMAXVELO_INFO[n] anger orsaken för detta. - Diagnos 8: Fördröjning av korrektörrörelsen: Den maximala accelerationsförmågan är begränsad till 0. \$AC_SMAXACC_INFO[n] anger orsaken för detta. MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK aktiverar detta alarm. - Bit 9 = 1 för diagnos 1 till 6 - Bit 12 = 1 för diagnos 7 till 8
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Deaktivera alarmet med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 9 = 0 resp. bit 12 = 0.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22035	[Kanal %1:] Block %2 följeaxel/spindel %3 korrekturvärde kan inte fastställas (orsak %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Följeaxel-/spindelnummer %4 = Orsak

Förklaring:	Den genom NC/PLC-snittställesignalen DB380x DBX5007.6 (Följ synkron drift) önskade undersökningen av korrektörsvärdet (\$AA_COUP_CORR[Sn]) kan inte genomföras. Korrektörsvärdet kan inte meningsfullt beräknas. Möjliga orsaker kan vara: - Orsak 1: Följeaxeln är ingen projekterad spindel. - Orsak 2: Kopplingen har fler än en aktiv masteraxel. - Orsak 3: Masteraxeln är ingen projekterad spindel. - Orsak 4: Kopplingsfaktorn (kvoten CPLNUM och CPLDEN) är varken 1 eller -1. - Orsak 5: CPLSETVAL = "cmdvel". - Orsak 6: Det finns en oavhängig rörelseandel (NC/PLC-snittställesignal DB390x DBX5002.4 = 1) aktiv hos följespindeln. - Orsak 7: Det finns ingen börvärdessidig synkronkörning hos följespindeln. - Orsak 8: Den börvärdessidiga synkronkörningen har åter fallit bort. - Orsak 9: Följe- eller masterspindel är en Link-axel (NCU_LINK).
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Det finns följande hjälp för de angivna orsakerna: - Orsak 1 till 5: Kopplingen måste omprojekteras/omprogrammeras. - Orsak 6 och 7: Genom att sätta NC/PLC-snittställesignalerna DB380x DBX5007.6 'Följ synkron drift', vänta tills NC/PLC-snittställesignalerna DB390x DBX5003.4 'synkronisation pågår' = 0 och DB390x DBX5002.4 'överlagrade rörelser' = 0. - Orsak 8: Genom att sätta N/PLC-snittställesignalen DB380x DBX5007.6 'Följ synkron drift', vänta tills följeaxeln/spindeln kan följa ledvärdet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22036	[Kanal %1:] Block %2 Axel/spindel %3 synkron korrekturdrift är inte möjlig (orsak %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel-/Spindelnummer %4 = Orsak
Förklaring:	Den genom snittställesignal DB31..., DBX31.6 'Följ synkron drift', eller skrivningen av variabeln \$AA_COUP_CORR[Sn], önskade synkrona korrekturdriften kan för närvarande inte beaktas. Möjliga orsaker kan vara: - Orsak 1: Referenspunktskörningen eller nollpunktsynkroniseringen för spindeln är aktiv. - Orsak 2: Från val av synkron korrekturdrift är aktiv. - Orsak 3: Skrivningen är inte tillåten.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta med att sätta VDI-snittställesignalerna DB31..., DBX31.6 'Följ synkron drift', resp. skrivning av variabeln \$AA_COUP_CORR[Sn] till förutsättningarna för korrekturvärdesbearbetning åter föreligger: - Orsak 1: Referenspunktskörning / nollmärkessynkronisering avslutad. - Grund 2: Avslutningen av synkrona korrekturdriften avslutad. - Grund 3: Skrivning tillåten.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22037	[Kanal %1:] Block %2 Axel/spindel %3 'Följ synkron drift' ignoreras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel-/Spindelnummer
Förklaring:	VDI-snittställesignalen DB31...,DBX31.6 'Följ synkron drift' ignoreras, eftersom VDI-snittställesignalen DB31...,DBX31.7 'Radera följ synkron drift' har satts.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Återställ de båda VDI-snittställesignalerna DB31...,DBX31.7 'Radera följ synkron drift' och DB31...,DBX31.6 'Följ synkron drift', innan den senare signalen kan sättas på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22038	[Kanal %1:] Block %2 Axel/spindel %3 'Radera följ synkron drift' ignoreras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel-/Spindelnummer
Förklaring:	VDI-snittställesignalen DB31...,DBX31.7 'Radera följ synkron drift' ignoreras, eftersom VDI-snittställesignalen 'DB31...,DBX31.6 'Följ synkron drift' har satts.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Återställ de båda VDI-snittställesignalerna DB31...,DBX31.6 'Följ synkron drift' och 'DB31...,DBX31.7 'Radera följ synkron drift', innan den senare signalen kan sättas på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22040	[Kanal %1:] Block %3 spindel %2 är inte referenspunktkörd med nollmärke
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den aktuella position är inte referenskörd mot mätsystempositionen, trots att den refereras till detta.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-detaljprogrammet. Ordna nollmärkesynkronisering genom positionering, genom vridning (minst 1 varv) i varvtalsreglering eller G74 före inkoppling av den alarmgenererande funktionen. Har det programmerats just så, kan alarmet vid den cykliska kontrollen vid redan inkopplad positionsreglering vid följ- och styrsindel(ar) undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 21 = 1 resp. vid CP-programmering med CPMALARM[FAX] bit10 = 1 (med FAX = Följespindel).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22050	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 Ingen övergång från varvtalsreglering till positionsreglering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	- Ett orienterat spindelstopp har programmerats (SPOS/SPOSA) eller positionsreglering av spindeln har kopplats in med SPCON, men ingen spindelgivare är definierad. - Vid inkoppling av positionsreglering är spindelvarvtalet högre än mätsystemets gränsvartal.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Spindel utan påbyggd givare: NC-instruktioner som förutsätter givarsignaler får inte användas. Spindel med påbyggd givare: Ange antalet använda spindelgivare i MD30200 \$MA_NUM_ENCS.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22051	[Kanal %1:] Block %3 spindel %2 referensmärke hittas inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Spindeln vred sig vid referenspunktkörning en längre sträcka än i axelspecifika MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, utan att hitta någon referensmärkesignal. Kontrollen sker vid spindelpositionering med SPOS eller SPOSA, om spindeln dessförinnan ännu inte har körts med varvtalsreglering (S=...).

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera och korrigera MD34060 \$MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. Inmatat värde anger sträckan i [mm] eller [grader] mellan 2 nollmärken.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22052	[Kanal %1:] Block %3 spindel %2 inget stillestånd vid blockväxling
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Visad spindel har programmerats som spindel eller axel, trots att positionering fortfarande pågår från ett föregående block (med SPOSA ... spindelpositionering över blockgränser). Exempel: N100 SPOSA [2] = 100 : N125 S2 = 1000 M2 = 04 ; Fel, om spindel S2 fortfarande är aktiv från block N100!
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Före ny programmering av spindel/axeln efter SPOSA-instruktion, skall inväntning av programmerad spindelposition programmeras med en WAITS-instruktion. Exempel: N100 SPOSA [2] = 100 : N125 WAITS (2) N126 S2 = 1000 M2 = 04
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22053	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 Referensmode understöds inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid SPOS/SPOSA med en absolutgivare understöds bara refereringsmode MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 2! MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE = 6 understöds generellt inte av SPOS/SPOSA!
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra inställningen av MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE eller växla till JOG+REF och referera sedan.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22055	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 Projekterad positioneringshastighet är för hög.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den aktuella position är inte referenskörd mot mätsystempositionen, trots att den refereras till detta.

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigerar NC-programmet. Ordna nollmärkesynkronisering genom positionering, genom vridning (minst 1 varav) i varvtalsreglering eller G74 före inkoppling av funktionen som skapar alarmet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22057	[Kanal %1:] Block %2 för följespindel %3 det finns redan en koppling till masterspindel/axeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling har aktiverats, hos vilken följespindel/axeln är aktiv med en annan koppling som masterspindel/axel. Länkade kopplingar kan inte bearbetas.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera i bearbetningsprogrammet, om följespindel/axeln är aktiv med en annan koppling som masterspindel/axel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22058	[Kanal %1:] Block %2 för masterspindel %3 finns det redan en koppling till följespindel/axeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	En koppling har aktiverats, hos vilken masterspindel/axeln är aktiv som följespindel/axel med en annan koppling. Länkade kopplingar kan inte bearbetas.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera i bearbetningsprogrammet, om masterspindel/axeln redan är aktiv som följespindel/axel med en annan koppling.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22060	[Kanal %1:] För axel/spindel %2 behövs positionsreglering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Programmerad kopplingstyp (DV, AV) eller programmerad funktion kräver positionsreglering.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Aktivera erforderlig positionsreglering, t.ex. genom programmering av SPCON.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

22062	[Kanal %1:] Axel %2 referenspunktkörning: Hastighet för sökning av nollpunkt (MD) uppnås inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Den projekterade hastigheten för sökning av nollpunkt uppnås inte.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
Kontrollera aktiva varvtalsbegränsningar. Projektera lägre hastighet för sökning av nollpunkt MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Kontrollera toleransområde för aktuell hastighet MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Ställ in annan referenspunktmode MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE=7.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22064 [Kanal %1:] Axel %2 Referenspunktkörning: Varvtal för sökning av nollmärke (MD) är för högt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Projekterat varvtal för sökning av nollmärke är för högt. Givarens gränsfrekvens för aktivt mätsystem överskrids.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
Projektera lägre varvtal för sökning av nollmärke MD34040 \$MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Kontrollera projektering av givarens gränsfrekvens MD36300 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT och MD36302 \$MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Ställ in annan referenspunktmode (MD34200 \$MA_ENC_REFP_MODE=7).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22065 [Kanal %1:] Verktygsförvaltning: Verktyg kan inte flyttas, eftersom verktyg %2 inte finns i magasin %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Sträng (Beteckning)
%3 = -Används inte-
%4 = Magasin nr.

Förklaring: Önskad instruktion för verktygsrörelse - startad av MMC eller PLC - är inte möjlig. Angivet verktyg finns inte i angivet magasin. (NCK kan innehålla verktyg som inte är tillordnade ett magasin. Med sådana verktyg kan inga operationer (rörelser, växlingar) utföras).

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Säkerställ att angivet verktyg finns i nämnt magasin, eller välj ett annat verktyg som skall förflyttas.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22066 [Kanal %1:] Verktygsförvaltning: Verktygsväxling inte möjlig, eftersom verktyg %2 inte finns i magasin %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Sträng (Beteckning)
%3 = -Används inte-
%4 = Magasin nr.

Förklaring: Önskad verktygsväxling är inte möjlig. Angivet verktyg finns inte i angivet magasin. (NCK kan innehålla verktyg som inte är tillordnade ett magasin. Med sådana verktyg kan inga operationer (rörelser, växlingar) utföras).

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Säkerställ att angivet verktyg finns i önskat magasin, eller programmera ett annat verktyg som skall växlas. - Kontrollera om MD20110 \$MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 \$MC_START_MODE_MASK och därtill kopplad MD20122 \$MC_TOOL_RESET_NAME passar tillsammans med de aktuella definitionsdatana.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22067	[Kanal %1:] Verktygsförvaltning: Verktygsväxling inte möjlig, eftersom inget insatsberett verktyg finns i verktygsgrupp %2
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Sträng (Beteckning)
Förklaring:	Önskad verktygsväxling är inte möjlig. Angiven verktygsgrupp har inget insatsberett ersättningsverktyg som kunde växlas in. Eventuellt är alla passande verktyg satta till tillståndet "spärrad" genom verktygsövervakningen.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	- Säkerställ att det i angiven verktygsgrupp, vid tidpunkten för anrop av verktygsväxling finns ett insatsberett verktyg. - Detta kan t.ex. uppnås genom utbyte av spärrade verktyg eller - genom manuell frigivning av ett spärrat verktyg. - Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade. Är alla aktuella verktyg i gruppen definierade med angiven beteckning och inladdade?
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22068	[Kanal %1:] Block %2 verktygsförvaltning: Inget insatsberett verktyg i verktygsgrupp %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Sträng(beteckning)
Förklaring:	Angiven verktygsgrupp har inget insatsberett ersättningsverktyg som kan växlas in. Eventuellt är alla passande verktyg satta till tillståndet "spärrad" genom verktygsövervakningen. Alarmet kan t.ex. uppkomma i samband med alarm 14710 (fel vid INIT-block generering). I denna speciella situation försöker NCK t.ex. att ersätta det i spindeln befintliga spärrade verktyget med ett tillgängligt ersättningsverktyg (som i detta felfall inte finns). Denna konflikt måste operatören lösa på så sätt att han/hon t.ex. tar bort det i spindeln befintliga verktyget med en rörelseinstruktion (t.ex. genom MMC-betjäning)
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Säkerställ att det i angiven verktygsgrupp, vid tidpunkten för anrop av verktygsväxling finns ett insatsberett verktyg. - Detta kan t.ex. uppnås genom utbyte av spärrade verktyg eller - genom manuell frigivning av ett spärrat verktyg. - Om alarm uppkommer vid programmering av TCA: Är ett duplonnummer > 0 programmerat? - Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade. Är alla aktuella verktyg i gruppen definierade med angiven beteckning och inladdade?
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

22069	[Kanal %1:] Block %2 Verktögsförvaltning: Inget insatsberett verktyg i verktygsgrupp %3, Program %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Sträng (Beteckning) %4 = Programnamn
Förklaring:	Nämnd verktygsgrupp har inget insatsberett ersättningsverktyg som kan växlas in. Eventuellt är det så att alla verktyg som skulle kunna användas är spärrade av verktygsövervakningen. Parameter %4 = Programnamn, gör identifieringen av programmet som innehåller programinstruktionen (verktygsval) lättare. Det kan vara ett subprogram, cykel eller liknande, som inte längre kan aktualisera visningen. Visas ingen parameter så är det det aktuella programmet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Säkerställ att det i angiven verktygsgrupp, vid tidpunkten för anrop av verktygsväxling finns ett insatsberett verktyg. - Detta kan t.ex. uppnås genom utbyte av spärrade verktyg eller - genom manuell frigivning av ett spärrat verktyg. - Kontrollera att verktygsdata är korrekt definierade. Är alla aktuella verktyg i gruppen definierade med angiven beteckning och inladdade?
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
22070	[TO-enhet %1:] Växla in verktyg %2 i magasinet. Gör om datasäkring.
Parameter:	%1 = TO-enhet %2 = Verktygets T-nummer
Förklaring:	Alarmet kan endast komma vid aktiverad verktygsförvaltningsfunktion i NCK. (WZV = verktygsförvaltning). En datasäkring av verktygs-/magasindata har påbörjats. Därvid har det fastställts att verktyg fortfarande befinner sig i mellanlagringsmagasinet (=spindel, gripare, ...). Dessa verktyg förlorar vid datasäkringen information om vilket magasin och vilken plats de är tillordnade i magasinet. Därför är det att rekommendera - om en identisk restaurering av data önskas - att alla verktyg finns i magasinet vid datasäkring!! Är detta inte fallet, så har man vid återinläsning av data, magasinplatser som har status "reserverad". Denna status "reserverad" måste då om möjligt återställas för hand. Hos verktyg med fast platskodning är förlust av informationen om deras plats i magasinet lika med en allmän sökning av tomplats vid nästa inväxling till magasinet.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Säkerställ att inga verktyg finns i mellanlagringsmagasinet före datasäkring. Upprepa datasäkringen efter borttagande av verktyg ur mellanlagringsmagasinet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22071	[TO-enhet %1:] Verktyg %2 är aktiv, men inte i visat magasinområde
Parameter:	%1 = TO-enhet %2 = Verktygsbeteckning %3 = -Används inte-

Förklaring:	Alarmer kommer endast med aktiv verktygsförvaltningsfunktion. (WZV = verktygsförvaltning) Språkinstruktionen SETTA har programmerats, resp. motsvarande betjäning har utförts från MMC, PLC... Alarmer kan också ha lösts ut automatisk från NCK inom ramen för funktionen förslitningsförband. Därmed fastställs att mer än ett verktyg ur verktygsgruppen (verktyg med samma namn/beteckning) har statusen "aktiv". Angivet verktyg är antingen - från ett inte betraktat magasin, - från ett inte betraktat förslitningsförband, - eller från ett inte aktivt förslitningsförband i ett mellanminne (är varken magasin eller förslitningsförband)
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmer är tänkt som hänvisning. När det av teknologiska grunder resp. visningsorsaker alltid får vara endast ett verktyg från en grupp aktivt, då måste de felanmälda verktygen berövas statusen "aktiv". Annars kan alarmer ignoreras, eller undertryckas med MD11410 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Orsak till visning förekommer t.ex. om man arbetar med funktionen 'entydiga D-Nummer', som endast kan visas på Siemens-MMC utan fel (entydigt plan), när exakt ett verktyg ur en verktygsgrupp var för sig har statusen 'aktiv'. Före arbetets början, resp. innan språkinstruktionen SETTA (eller motsvarande MMC-betjäning) används, skall alla verktyg i magasinet ha status "ej aktiv". En möjlighet att uppnå detta är programmering av SETTIA (eller motsvarande MMC-betjäning, ...).
Programfortsättning:	Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

22100	[Kanal %1:] Block %3 Spindel %2 Chuckvarvtal överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Spindelns ärvarvtal är högre än det i MD35100 \$MA_SPIND_VELO_LIMIT projekterade maximala varvtalet inklusive en tolerans på 10 procent (fast inställt). Vid korrekt genomförd optimering av servo och servoprojektering kan detta alarm inte uppkomma. Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar) i 'BAG ej driftklar'. Upplysning: Omprojekteringen gäller alla alarm med alarmreaktion 'Kanal ej driftklar'.
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera och korrigerar idriftagnings- och optimeringsdata för servo i enlighet med idriftagningshandledningen. Öka toleransfönster i MD35150 \$MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Programfortsättning:	Radera alarmer med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

22200	[Kanal %1:] Spindel %2 axelstopp vid gängning med gängtapp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid gängning med flytande tapphållare (G63) har borraraxeln stoppats över NC-/PLC- snittställe - spindeln roterar vidare. Gängan och ev. även gängtappen har därmed skadats.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Förse PLC-användarprogrammet med förregling så att inte axelstopp kan utlösas när gängning med gängtapp är aktiv. Skall vid kritiska maskintillstånd gängningen avbrytas, så skall om möjligt spindeln och axeln stoppas samtidigt. Små avvikelser tas då upp av tapphållaren.

Programfortsättning: Radera alarmeret med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22250 [Kanal %1:] Spindel %2 axelstopp vid gängsvarvning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Gängsvarvningsaxeln har stoppats under aktivt gängningsblock.
Stoppet kan ha orsakats av VDI-signaler, som verkar med matningsavbrott.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera axel- och spindel-specifika stoppsignaler DB380x DBX4.3 (Spindel stopp)

Programfortsättning: Radera alarmeret med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22260 [Kanal %1:] Spindel %2 Gängan kan förstöras

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Axelnamn
%3 = Blocknummer

Förklaring: Vid val av blockvis körning och en kedja av gängningsblock uppstår pauser vid blockgränserna, som kommer att bearbetas med ny aktivering av Cykelstart.
Vid normal blockvis körning stoppas programmet bara vid blockgränserna av en överordnad logik, när ingen konturavvikelse eller konturfel kan uppstå. Vid flera gängblock i följd är detta efter det sista gängningsblocket!

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Om endast ett gängblock är programmerat kan alarmeret ignoreras.
Vid flera på varandra följande gängblock skall detta bearbetningsavsnitt inte bearbetas med blockvis körning.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsätt programmet.

22270 [Kanal %1:] Block %2 Gängning: Maximal hastighet axel %3 överskriden %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axelnamn
%4 = Hastighet

Förklaring: Gängning med G33, G34, G35: Den fastställda hastigheten för gängaxeln (stigningsaxeln) är större än den maximalt tillåtna axelhastigheten MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO. Den fastställda axelhastigheten visas.

Gängaxelns hastighet är beroende av:

- Aktuellt spindelvarvtal
- Programmerad gängstigning
- Programmerad gängstigningsändring och gänglängd (G34, G35)
- Spindelövermanning (ban- och enstaka axlars övermanning är överksamma)

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Reducera spindelvarvtal eller gängstigning (gängstigningsändring).

Programfortsättning: Radera alarmeret med raderingsknappen eller Cykelstart.

22271	[Kanal %1:] Block %2 Gängning: Maximal hastighet axel %3 överskriden %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn %4 = Hastighet
Förklaring:	Gängning med G33, G34, G35: Den fastställa hastigheten för gängaxeln (stigningsaxeln) är större än den maximalt tillåtna axelhastigheten MD32000 \$MA_MAX_AX_VELO. Den fastställda axelhastigheten visas. Gängaxelns hastighet är beroende av: - Aktuellt spindelvarvtal - Programmerad gängstigning - Programmerad gängstigningsändring och gänglängd (G34, G35) - Spindelövermanning (ban- och enstaka axlars övermanning är överksamma)
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera spindelvarvtal eller gängstigning (gängstigningsändring).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22272	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 Gängning: Blocklängden %4 för kort för den angivna stigningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn %4 = Blocklängd
Förklaring:	Gängning med G33, G34, G35: Blocklängden för kort för den angivna gängstigningen. Blocklängden visas.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Reducera gängstigningen (gängstigningsändringen).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22275	[Kanal %1:] Block %2 Gängningsaxelns hastighet är noll vid uppnådd position %3
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Position
Förklaring:	Vid gängsvarning med G35 har på grund av den linjära reduceringen av gängstigningen, axelstillestånd uppkommit vid angiven position. Gängningsaxelns stilleståndposition är beroende av: - Programmerad gängstigningsreducering. - Gänglängd.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra minst en av ovanstående faktorer.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22280	[Kanal %1:] I block %2: Progr. uppstartsträcka för kort %3, behöver %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = prog. uppstartsväg %4 = erforderlig uppstartssträck
Förklaring:	För att kunna behålla programmerad uppstartsträcka blev gängningsaxeln accelerationsmässigt överbelastad. För att kunna accelerera axeln med projekterad dynamik, måste uppstartsträckans längd vara minst lika lång som det angetts i parameter %4. Alarmet är av teknologisk natur och aktiveras när bit 2 är satt i MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK. Den där för avsedda HMI-funktionsknappen "Teknologiunderstöd" sätter resp. återställer denna bit i MD.

Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra bearbetningsprogrammet eller återställ bit 2 i MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22290	[Kanal %1:] Spindeldrift för transformerad spindel/axel %2 inte möjlig (Orsak: felkod %3)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer %3 = Felkod
Förklaring:	Det är otillåtet att starta en spindel, så länge den används av en transformering. Orsak: Förutsättningen för användningen av spindeln in en transformering är axeldriften. Denna får inte lämnas. Följande orsaker för dessa alarm är möjliga: - Felkod 1 : M3, M4 eller M5 per synkronaktion; - Felkod 2 : M41 till M45 per synkronaktion; - Felkod 3 : SPOS, M19 per synkronaktion; - Felkod 11 : DB380x DBX5006.0 (Spindelstopp); - Felkod 12 : DB380x DBX5006.1 (Spindelstart högergående); - Felkod 13 : DB380x DBX5006.2 (Spindelstart vänstergående); - Felkod 14 : DB380x DBX5006.4 (Spindelpositionering).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Lös upp konflikten: t.ex. genom att stänga av transformationen före spindelstart.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22291	[Kanal %1:] Block %2 Rörelsesynkron aktion: %3 Spindeldrift för transformerad spindel/axel %4 inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID %4 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Det är otillåtet att starta en spindel, så länge den används av en transformering. Orsak: Förutsättningen för användningen av spindeln in en transformering är axeldriften. Denna får inte lämnas. Följande orsaker för dessa alarm är möjliga: - Felkod 1 : M3, M4 eller M5 per synkronaktion; - Felkod 2 : M41 till M45 per synkronaktion; - Felkod 3 : SPOS, M19 per synkronaktion; - Felkod 11 : DB380x DBX5006.0 (Spindelstopp); - Felkod 12 : DB380x DBX5006.1 (Spindelstart högergående); - Felkod 13 : DB380x DBX5006.2 (Spindelstart vänstergående); - Felkod 14 : DB380x DBX5006.4 (Spindelpositionering).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Lös upp konflikten: t.ex. genom att stänga av transformationen före spindelstart.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22292 [Kanal %1:] Omkoppling av axelns/spindelns driftart %2 med PI-tjänst inte möjligt, orsak %3**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Axel/Spindel

%3 = Orsak

Förklaring: Omkopplingen av axelns/spindelns driftart är inte möjligt.

Orsak:

1: Den begärda axeln/spindeln är inte känd i kanalen.

2: Den begärda axeln/spindeln är inte tillgänglig i kanalen.

3: Den begärda axeln/spindeln är definierad som virtuell axel.

4: Den begärda axeln är inte definierad som spindel. En omkoppling av axelns driftart är därför inte möjligt.

5: Den begärda axeln/spindeln är en fast tillordnad PLC-axel/spindel.

6: Den begärda axeln/spindeln är en aktiv följeaxel/-spindel.

7: Spindel drift för transformerad spindel/axel inte möjligt.

8: Den begärda axeln/spindeln står inte till förfogande som kommandoaxel.

Reaktion: Visning av alarm.**Åtgärd:** 1: Vänligen använd PI-tjänsten ännu en gång.

2: Vänligen använd PI-tjänsten ännu en gång.

3: Återställ MD 30132 IS_VIRTUAL_AX.

4: Projektera axeln vid behov som spindel.

5: Frige axeln/spindeln via PLC:n.

6: Inaktivera följeaxelns/spindelns koppling.

7: Inaktivera transformationen.

8: Vänta, tills axeln åter är tillgänglig.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.**22295 [Kanal %1:] Spindel %2 DBB30-funktion inte möjlig (orsak: felkod %3)****Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Axelnamn, Spindelnummer

%3 = Felkod

Förklaring: Funktionsuppdraget från PLC via DBB30-snittstället kunde inte utföras. Orsaken kan hämtas ur felkoden.

Felkoder:

- Felkod 1 : intern användning

- Felkod 2 : intern användning

- Felkod 3 : intern användning

- Felkod 4 : intern användning

- Felkod 5 : Omkoppling till kommandoaxel inte möjligt

- Felkod 6 : Omkoppling till PLC-axel inte möjligt

- Felkod 20 : intern användning

- Felkod 21 : intern användning

- Felkod 22 : intern användning

- Felkod 23 : MD30132 IS_VIRTUAL_AX är satt

- Felkod 50 : intern användning

- Felkod 51 : intern användning

- Felkod 70 : intern användning

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Häv konflikten.**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22296 [Kanal %1:] Spindel %2 Fel vid byte av växelsteg (orsak: felkod %3)

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axelnamn, Spindelnummer
 %3 = Felkod

Förklaring: Vid växelstegsväxling har ett fel uppstått. Orsaken till felet kan hämtas ur felkoden.

Felkoder:

- Felkod 1 : intern användning
- Felkod 2 : intern användning
- Felkod 3 : intern användning
- Felkod 4 : intern användning
- Felkod 5 : Omkoppling till kommandoaxel inte möjligt
- Felkod 6 : Omkoppling till PLC-axel inte möjligt
- Felkod 20 : intern användning
- Felkod 21 : intern användning
- Felkod 22 : intern användning
- Felkod 23 : MD30132 IS_VIRTUAL_AX är satt
- Felkod 50 : intern användning
- Felkod 51 : intern användning
- Felkod 70 : intern användning

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Häv konflikten.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22297 [Kanal %1:] Spindel %2 FC18-funktion inte möjlig (orsak: felkod %3)

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Axelnamn, Spindelnummer
 %3 = Felkod

Förklaring: Funktionsuppdraget från PLC via FC18-snittstället kunde inte utföras. Orsaken kan hämtas ur felkoden.

Felkoder:

- Felkod 1 : intern användning
- Felkod 2 : intern användning
- Felkod 3 : intern användning
- Felkod 4 : intern användning
- Felkod 5 : Omkoppling till kommandoaxel inte möjligt
- Felkod 6 : Omkoppling till PLC-axel inte möjligt
- Felkod 20 : intern användning
- Felkod 21 : intern användning
- Felkod 22 : intern användning
- Felkod 23 : MD30132 IS_VIRTUAL_AX är satt
- Felkod 50 : intern användning
- Felkod 51 : intern användning
- Felkod 70 : intern användning

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Häv konflikten.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

22320	[Kanal %1:] Block %2 rörelsesynkron aktion: %3 PUTFTOCF-instruktion kunde inte bildas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Radnummer %3 = Synact ID
Förklaring:	Den cykliska överföringen av PUTFTOCF-datablock (VT-finkorrektur) kunde inte genomföras eftersom överföringsområdet är upptaget.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera NC-programmet, speciellt i andra kanaler. Överförs data från någon annan kanal?
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22321	[Kanal %1:] Axel %2 PRESET är inte tillåtet under rörelse
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En preset-instruktion har avgivits från HMI eller PLC till en axel som körs i JOG.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänta tills axeln står still.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
22322	[Kanal %1:] Axel %2 PRESET: Otillåtet värde
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Angivet presetvärde är för stort (spill i talformat).
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Använd förnuftig (lägre) presetvärde
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
22324	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 PRESETON eller PRESETONS inte tillåten (orsak: %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Axelnamn, Spindelnummer %4 = Index som närmare beskriver det uppkomna problemet
Förklaring:	Vid programmeringen av PRESETON resp. PRESETONS har ett problem uppstått. Genom parametern "Index" beskrivs problemet närmare: Index == 1: I MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK är funktionen PRESETON resp. PRESETONS inaktiverad. Index == 2: Vid PRESETONS kollisionsovervakas den berörda axeln. Ärvärdesättningen är inte tillåten. Index == 3: PRESETON/PRESETONS är inte tillåtet på en GANTRY-medåkningsaxel. Index == 4: PRESETON/PRESETONS är inte tillåten i varvtalsstyrningsdrift före avlut av körrörelsen.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd:	Använd den tillåtna programmeringen. Vänligen kontakts auktoriserad personal/service.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

22326 PRESETONS på Safety axel %1 inte möjligt

Parameter:	%1 = Axelnummer
Förklaring:	PRESETONS(...) kan inte sättas in vid axlar för vilka en Safety-funktion är aktiv. Absolutbeloppet krävs. PRESETONS tillåts i MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Häv konflikten.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

22400 [Kanal %1:] Option 'Konturhandratt' ej satt

Parameter:	%1 = Kanalnummer
Förklaring:	Funktionen 'Konturhandratt' har aktiverats utan den nödvändiga optionen. Uppträder alarmet - vid val av konturhandratt över PLC:n, så måste konturhandratten väljas bort för att programmet skall fortsätta - genom programmering av FD=0, så kan programmet korrigeras och fortsättas med korrekturblock och NC-start.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Sätt option. - Återställ funktionen 'Konturhandratt'. - Ändra bearbetningsprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

25000 Axel %1 hårdvarufel på aktiv givare

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Signalerna från momentant aktiva lägesgivare saknas (NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX1.5 = 1 (Positionsmätsystem 1) eller DB380x DBX1.6 = 1 (Positionsmätsystem 2)), har inte samma fas eller har kortslutning (till jord). Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar). Endast vid PROFIdrive: MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 ersätter det förliggande Power-On-alarmet med Reset-alarmet 25010.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera mätkretskontakt. Kontrollera givarsignal, byt ut givare vid fel.
Övervakningen kan kopplas bort genom att MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sätts till 100 (n=Givarnummer: 1,2).

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

25001 Axel %1 hårdvarufel passiv givare

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Signalerna från momentant aktiva lägesgivare, har inte samma fas eller har kortslutning (till jord).
Endast vid PROFIdrive:
MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 ersätter det förliggande Power-On-alarmet med Reset-alarmet 25011.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Kontrollera mätkretskontakt. Kontrollera givarsignalen, byt ut mätgivaren vid fel. Deaktivera övervakningen med respektive snittställesignal DB380x DBX1.5 / 1.6 = 0 (positions mätsystem 1/2). Felorsaken blir kvar till och med nästa PowerOn.
Övervakningen kan kopplas bort genom att MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sätts till 100 (n=givarnummer: 1,2).

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

25010 Axel %1 mätsystem nedsmutsat

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Den för positionsregleringen använda givaren signalerar nedsmutsning (endast vid mätsystem med nedsmutsningssignal). Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Endast vid PROFIdrive:
MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 levererar det förliggande Reset-alarmet i stället för Power-On-alarmet 25000.

Reaktion: BAG ej driftklar.
NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera mätsystemet enligt föreskrifter från tillverkaren av givaren. Övervakningen kan kopplas bort genom att MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sätts till 100 (n=Givarnummer: 1,2).

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25011 Axel %1 passiv givare nedsmutsad

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Den för positionsregleringen använda givaren signalerar nedsmutsning (endast vid mätsystem med nedsmutsningssignal).
Endast vid PROFIdrive:
MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 levererar det förliggande Reset-alarmet i stället för Power-On-alarmet 25001..

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera mätsystemet enligt föreskrifter från tillverkaren av givaren. Övervakningen kan kopplas bort genom att MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] sätts till 100 (n=Givarnummer: 1,2).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

25020 Axel %1 Nollmärkesövervakning aktiv givare

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Vid PROFIdrive:
Positionsmätsystemets impulser mellan 2 nollmärkesimpulser räknas och plausibilitätvärderas (funktionalitet och ev. parametrering för plausibilitätkontrollen sker servomässigt, för detaljer se respektive servodokumentation) och per PROFIdrive-telegram (givarsnittställe) överförs till styrningen, som därvid utlöster förliggande alarm.

Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service.
Avvikelse kan uppstå genom överföringsfel, störpåverkan, hårdvarufel hos givare eller utvärderingselektroniken där den använda givaren för positionsreglering har sin upprinnelse. Kontrollera därvid ärvärdessträckan:

1. Överföringssträcka: Kontrollera att ärvärdeskontakten är riktigt ansluten, givarkabelns genomgång, kontrollera kortslutning och jordfel (glappkontakt?).
 2. Givarimpuls: Ligger givarens strömförsörjning inom toleransgränsen?
 3. Utvärderingselektronik: Byt ut/konfigurera om den använda servo- eller givarmodulen som används.
 4. Kontrollera MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO och Sinamics-servoparameter P0979 subindex 5 (resp. 15,25). Båda måste överensstämma för korrekt databehandling av givaren.
- Övervakningen kan kopplas bort genom att MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] sätts till 0 eller 100 (n = givarnummer: 1,2).

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25021 Axel %1 Nollmärkesövervakning passiv givare

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Övervakningen relaterar till de av lägesregleringen ej använda givarna! (NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX1.5 = 0 (Positionsmätsystem 1) eller DB380x DBX1.6 = 0 (Positionsmätsystem 2))
Ytterligare förklaringar gäller likvärdigt med alarm 25020.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal/service. Avvikelse kan uppstå genom överföringsfel, störpåverkan, hårdvarufel hos givare eller utvärderingselektroniken där den använda givaren för positionsreglering har sin upprinnelse. Därvid kontrolleras den aktuella sträckan:

1. Överföringssträcka: Kontrollera att kontakterna är korrekta anslutna, givarkabelns genomgång, kontrollera kortslutning och jordfel (glappkontakt?).
 2. Givarimpuls: Ligger givarens strömförsörjning inom toleransgränsen?
 3. Utvärderingselektronik: Byt ut/konfigurera om den servo- eller givarmodul som används.
 4. Kontrollera MD34220 \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO och Sinamics-servoparameter P0979 subindex 5 (resp. 15,25). Båda måste överensstämma för korrekt databehandling av givaren.
- Övervakningen kan kopplas bort genom att MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] sätts till 0 eller 100 (n = givarnummer: 1, 2).

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

25022 Axel %1 Givare %2 Varning %3

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer
%2 = Givarnummer
%3 = Fel, finkod

Förklaring: Detta alarm uppträder bara vid absolutgivare:
a. Varningshänvisning till felaktig absolutgivarjustering, dvs. när MD34210 \$MA_ENC_REFP_STATE har värdet 0. I dessa fall visas felorsak 0.
b. När en nollmärkesövervakning har aktiverats för absolutgivaren (jmf. MD36310 \$MA_ENC_ZERO_MONITORING): I detta fall kunde absolutgivarens absolutposition inte läsas felfritt.
Information om exaktare felorsak:
(bit 0 oanvänd)
bit 1 Paritetsfel
bit 2 Alarmbitar från givaren
bit 3 CRC-fel
bit 4 Timeout - Startbit vid EnDat-överföring saknas
Endast visning av detta alarm eftersom absolutpositionen vid denna tidpunkt inte behövs för reglering/kontur.
Återkommer detta alarm ofta tyder det på, att absolutgivaröverföringen eller absolutgivaren själv är trasig och att det vid nästa val av givare resp. Power On-situation ett eventuellt felaktigt absolutvärde kan komma att ges ut.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: a. Verifiera givarjusteringen (maskinrefererat) resp. justera givaren på nytt.
b. Byt givare, byt givarkabel eller skärma av (eller deaktivera nollmärkesövervakning).

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

25030 Axel %1 alarmgräns ärhastighet

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Om axeln har minst en aktiv givare kontrolleras axelns aktuella hastighet i IPO-takt. Om inget fel finns, kan hastigheten aldrig bli högre än inställt värde i axelspecifika MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT (gränsvärde för hastighetsövervakning). Detta gränsvärde i [mm/min, v/min] anges ca 5 - 10 % större än vad som kan förekomma vid maximal hastighet. Genom servofel kan hastigheten överskridas och alarmet utlösas.
Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.
Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
- Kontrollera börvärdeskabeln (busskabeln).
- Kontrollera ärvärde och rotationsriktning.
- Växla rotationsriktning om axeln rusar okontrollerat, -> axelspecifika MD32110 \$MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
- Höj gränsvärde för övervakning i MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT.

Programfortsättning: Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25040 Axel %1 Stilleståndsövervakning**Parameter:** %1 = Axelnamn, Spindelnummer**Förklaring:** NC'n övervakar att positionen bibehålls i stillestånd. Övervakningen startas efter en axelspecifikt inställbar tid i MD36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, efter det att interpoleringen har avslutats. Det övervakas cykliskt om axeln står inom toleransgränserna i MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL.

Följande fall är möjliga:

1. NC/PLC-snittställesignalen DB380x DBX2.1 (reglerfrigivning) är '0', eftersom axeln sitter mekaniskt fast. Genom mekanisk påverkan (t.ex. högt bearbetningstryck) trycks axeln ur tillåten positionstolerans.
2. Vid sluten positionsregleringskrets (utan klämning) - NC/PLC-snittställesignal DB380x DBX2.1 (reglerfrigivning) är '1' - trycks axeln genom hög mekanisk kraft vid liten förstärkning i positionsregleringskrets ur sin position.

Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion: BAG ej driftklar.
 NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
 Kanal ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.
 Kanal ej driftklar.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service.
 - Kontrollera MD36040 \$MA_STANDSTILL_DELAY_TIME och MD36030 \$MA_STANDSTILL_POS_TOL och öka ev. Värdet för grovgrannheten måste vara större än (MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE)
 - Uppskatta bearbetningskrafter och reducera ev. dessa med minskning av matningen eller ökning av varvtalet.
 - Öka fastläsningsstrycket.
 - Öka förstärkningen i positionsregleringskretsen genom förbättrad optimering (Kv-faktor MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN).

Programfortsättning: Radera alarmer med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25042 Axel %1 Stilleståndsövervakning vid moment-/kraftbegränsning**Parameter:** %1 = Axelnamn, Spindelnummer**Förklaring:** Angiven slutposition har inte uppnåtts inom den i maskindata fastställda tiden.

Reaktion: BAG ej driftklar.
 NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).
 Kanal ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
 Cykelstopp vid alarm.
 Kanal ej driftklar.

Åtgärd: - Öka FXST, om servomomentet (FXST) var så lågt inställt att motorns kraft inte räckte till för att nå slutpositionen.
 - Om operatör långsamt ändrar form, så kan det uppstå fördröjning innan slutpositionen uppnås -> öka MD36042 \$MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Programfortsättning: Radera alarmer med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25050 Axel %1 Konturövervakning**Parameter:** %1 = Axelnamn, Spindelnummer**Förklaring:** NCK beräknar ärvärdet, som skall bli resultatet enligt en intern modell, för varje axels interpoleringsstödpunkt (börvärde). Ligger detta beräknade ärvärde och det verkliga maskinärvärdet längre ifrån varandra än värdet i MD36400 \$MA_CONTOUR_TOL, avbryts programmet med detta alarm.

Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Kontrollera toleransvärdet i MD36400 \$MA_CONTOUR_TOL, om ett för lågt värde har angivits. - Kontrollera optimeringen av positionsregulatorn (Kv-faktor i MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN), om axeln följer börvärdet utan översvängningar. I annat fall måste varvtalsregulatoroptimeringen förbättras eller Kv-faktorn minskas. - Förbättring av varvtalsregulatoroptimeringen - Kontrollera mekanik (lättrörlighet, svängningsmassor).
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25060 Axel %1 varvtalsbörvärdesbegränsning

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Varvtalsbörvärde har överskridit sin övre gräns längre än tillåtet. Det maximala varvtalsbörvärdet begränsas procentuell med axelspecifika MD36210 \$MA_CTRLOUT_LIMIT. Ett inmatningsvärde på 100% motsvarar motorns märkvarvtal och därmed hastigheten för snabbmatning. (standardvärde: t.ex. 840D=110%). Vid SINAMICS: Begränsande verkar servoparameter p1082. Kort överskridande accepteras om det inte består längre än vad som är tillåtet i axelspecifika MD36220 \$MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME. Börvärdet begränsas under denna tid till inställt maximalvärde (MD36210 \$MA_CTRLOUT_LIMIT). Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Vid korrekt inställd servoregulator och övriga bearbetningsförhållanden bör detta alarm inte uppstå. - Kontrollera ärvärde: lokal tröghet i slid, varvtalsnedgång på grund av momentstöt vid kontakt med arbetsstycke/verktyg, körning mot fast stopp och annat. - Kontrollera lägesregleringsriktningen: Rusar axeln okontrollerat?
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25070 Axel %1 För stort driftvärde

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
-------------------	------------------------------

Förklaring:	Endast vid analoga servon: Tillåtet maximalvärde för drift (internt, integrerat driftsvärde hos automatisk driftkompensering) har överskridits vid senaste kompenseringens förlöpp! Det tillåtna maximalvärdet bestäms i axelspecifika MD36710 \$MA_DRIFT_LIMIT. Driftvärdet själv begränsas inte. Automatisk driftkompensering: MD36700 \$MA_DRIFT_ENABLE=1 Vid stillestånd av axlarna kontrolleras skillnaden mellan är- och börposition (drift) cykliskt i IPO-takt. Den kompenseras automatiskt till noll genom att ett internt driftvärde långsamt integreras upp. Driftkompensering för hand: MD36700 \$MA_DRIFT_ENABLE=0 I MD36720 \$MA_DRIFT_VALUE kan en statisk offset adderas till varvtalsbörvärdet. Den ingår inte i driftövervakningen, då den verkar som en spänningsnollpunktförflyttning.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ställ in driftkompensering, vid frånslagen automatisk driftkompensering på servo, till eftersläpet blir cirka noll. Aktivera därefter den automatiska driftkompenseringen, för att utjämna dynamisk driftändring (uppvärmning).
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

25080	Axel %1 Positionsövervakning
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För block där "exakt stopp" är verksamt, måste axeln ha uppnått "stoppfönstret" efter positioneringstiden i axelspecifika MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME. Exakt stopp grov: MD36000 \$MA_STOP_LIMIT_COARSE Exakt stopp fin: MD36010 \$MA_STOP_LIMIT_FINE Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera om gränserna för exakt stopp (fin och grov) motsvarar axelns dynamiska möjligheter, annars kan dessa ökas ev. i samband med positioneringstiden i MD36020 \$MA_POSITIONING_TIME. Kontrollera varvtalsregulator-/ positionsregulatoroptimeringen; Ställ förstärkningen så högt som möjligt. Kontrollera inställning av Kv-faktorn (MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN), och ev. höj denna.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25100	Axel %1 Omkoppling av mätsystem är inte möjligt
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För begärd omkoppling av mätgivare saknas följande: 1. Den nyinvalda givaren måste aktiveras: DB380x DBX1.5 / 1.6 = 1 (Positions mätsystem 1/2) 2. Ärvärdesdifferensen mellan de båda givarna är större än värdet i axelspecifika MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL (maximal tolerans vid ärvärdesomkoppling). Beroende på NC/PLC-snittställesignalerna DB380x DBX1.5 (Positions mätsystem 1) och DB380x DBX1.6 (Positions mätsystem 2) verkställs aktivering av respektive mätsystem, d.v.s. positionsreglering sker nu med respektive mätsystem. Det andra mätsystemet kopplas om till "follow-up mode". Är båda snittställe-signalerna "1", är endast det 1:a mätsystemet aktivt. Är båda snittställesignalerna "0", parkeras axeln. Omkoppling sker omedelbart med växling av snittställesignal, även om axel är i rörelse!

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Vid referering av aktiv lägesgivare sätts samma referenspunktvärde till systemet med den inaktiva givaren efter avslut av fas 3. En senare lägesdifferens mellan de två ärvärdesystemen kan endast ske genom defekta givare eller mekanisk förskjutning mellan givarna. - Kontrollera givarsignal, ärvärdeskabel och kontaktdon. - Kontrollera mekanisk infästning (förflyttning av mät huvud, mekanisk vridning möjlig). - Öka MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL. Fortsättning av programmet är inte möjligt. Programmet måste avbrytas med RESET, därefter kan programmet startas på nytt med NC-start, ev. från avbrottsställe efter "blocksökning med/utan beräkning".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

25105	Axel %1 mätsystemen går isär
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	De båda mätsystemen går isär, d.v.s. den cykliskt övervakade ärvärdes-differensen mellan systemen är större än motsvarande tolerans i MD36510 \$MA_ENC_DIFF_TOL. Kan endast uppstå då båda systemen är aktiva (MD30200 \$MA_NUM_ENCS = 2) och refererade. Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera maskindata för aktiv och vald givare. Kontrollera maskindata för givarens tolerans (MD36510 \$MA_ENC_DIFF_TOL)
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25110	Axel %1 Vald givare saknas
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vald givare stämmer inte överens med maximalt antal givare i axelspecifika MD30200 \$MA_NUM_ENCS, d.v.s. den 2:a givaren finns inte.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ange antalet använda givare för denna axel i MD30200 \$MA_NUM_ENCS ("Antal givare"). Inmatningsvärde 0: Axel utan givare -> t.ex. spindel Inmatningsvärde 1: Axel med 1 givare -> standardinställning Inmatningsvärde 2: Axel med 2 givare -> t.ex. direkt och indirekt mätsystem
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

25200	Axel %1 Begärt parameterblock inte tillåtet
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	För positionsreglering har ett nytt parameterblock begärts vars nummer ligger utanför tillåten gräns.

Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera axel-/spindel specifika snittställesignaler DB380x DBX9.0 - . 2 (Val av parameterblock för servo A, B, C). Ett parameterblock omfattar följande maskindata: - MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n] - MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n] - MD32200 \$MA_POSCTRL_GAIN [n] - MD32800 \$MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n] - MD32810 \$MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n] - MD32910 \$MA_DYN_MATCH_TIME [n] - MD36200 \$MA_AX_VELO_LIMIT [n]
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

25201	Axel %1 Störning servo
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid PROFIdrive: Servot meddelar ett graverande fel, som förhindrar servot att bli driftklart. Noggrannare felorsak anges vid utvärdering av det tillkommande servoalarmet (ev. erfordras aktivering av detta diagnosalarm genom att parametrera MD DRIVE_FUNCTION_MASK, PROFIBUS_ALARM_ACCESS osv.): Alarm 380500 resp. 380501 (eller motsvarande alarmnummerkonvertering till HMI). Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Utvärdera ovanstående servoalarm.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

25202	Axel %1 Väntar på servo
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Summafel servo (självraderande).
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Endast vid PROFIdrive: Väntar på servo. Detta alarm visar på likartade fel som alarm 25201 (jämför där). Det visas hela tiden vid uppstart om servot inte kommunicerar (t.ex. PROFIBUS-kontakt har lossnat). Annars visas alarmet bara en kort tid och löses vid ständiga problem och det efter den intern timeouten ut genom alarm 25201.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

25220	Axel %1 utväxlingen ändrad vid frigiven ESR
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	Eftersom en ändring av utväxlingen påverkar den av servot tillryggalagda återgångssträckan, får vid följande tidpunkter ingen ändring av utväxlingen göras: - Mellan den senaste programmerade återgångssträckan med ESRR och ESR-frigivningen - fr.o.m. ESR-frigivningen Följande maskindata definierar utväxlingar för en axel. MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA MD31064 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM MD31066 \$MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA Utväxlingen får inte förändras inom de ovan beskrivna tidsrymderna, t.ex. genom parametersatsomkoppling.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vid saknad ESR-frigivning: - Ändring av utväxlingen före programmering av återgångssträckan med ESRR eller - Förnyad programmering av återgångssträckan med ESRR efter ändring av utväxlingen Avsluta med att åter frigge ESR.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26000	Axel %1 klämningsövervakning
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Klämd axel har tryckts ur sin programmerade position. Tillåten avvikelse bestäms med axelspecifika maskindata MD36050 \$MA_CLAMP_POS_TOL. Klämning av en axel aktiveras med axelspecifik snittställesignal DB380x DBX2.3 (klämning aktiverad). Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Fastställ positionsavvikelse till börposition och oberoende av detta, antingen höj tillåten tolerans i MD eller se till att den mekaniska klämningen blir bättre (t.ex. öka klämtrycket).
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26001	Axel %1 parametreringsfel: Kompensering för friktion
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Parametreringen av adaptionslinjen vid kvadrantfelkompensering är otillåten, eftersom accelerationsvärde 2 (MD32560 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL2) inte ligger mellan accelerationsvärde 1 (MD32550 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL1) och accelerationsvärde 3 (MD32570 \$MA_FRICT_COMP_ACCEL3). Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).

Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera inställningsparametrar för kvadrantfelkompensering (friktionkompensering), annullera ev. kompenseringen med MD32500 \$MA_FRICT_COMP_ENABLE.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26002	Axel %1 givare %2 parametreringsfel: Antal givarstreck
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Givarnummer
Förklaring:	1. Roterande mätsystem (MD31000 \$MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE) Det i MD31020 \$MA_ENC_RESOL[] inställda antalet givarstreck stämmer inte överens med servomaskindata (PROFdrive: p979) resp. ett av de båda MD'na är 0! 2. Absolut mätsystem (MD30240 \$MA_ENC_TYPE[] == 4) Vid absolutgivare kontrolleras dessutom upplösningen hos de från servot levererade inkremental- och absolutspåren med avseende på konsistens. Vid PROFdrive-servon: Jmf. servo-parameter p979 (liksom ev. ytterligare servointerna, maskinbyggarspecifika parametrar i enlighet med servodokumentationen) resp. jmf. avbilder i NC-MDna \$MA_ENC_RESOL, \$MA_ENC_PULSE_MULT, \$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO o.s.v. Villkoren som leder till alarm, är: * Antalet givarstreck i servot != \$MA_ENC_RESOL * PROFdrive-snittställesnormering/högupplösning i p979 är otillåtet (tillåten shiftfaktor 0...30 bitar) * Vid absolutgivare: Snittställeformaten i p979 för absolut- och inkrementalinformation passar inte ihop (d.v.s. absolutpositionen i XIST2 för en fullständig positionsrekonstruktion levereras med för grov upplösning) * Vid roterande absolutgivare bakom växel (och aktiv rörelseutökning enligt \$MA_ENC_ABS_BUFFERING): Absolutpositionsformat (i Gx_XIST2) är fullständigt/tillräckligt för positionsrekonstruktion via PowerOff enligt följande villkor: \$MA_ENC_RESOL*\$MA_ENC_PULSE_MULT*\$MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO får inte vara mindre än 2**32. Avhjälp mot uppkommande av alarmet i sista fallet är möjligt genom ökning av \$MA_ENC_PULSE_MULT (resp. den tillhörande servosidiga parametreringen, t.ex. p418/419 hos SINAMICS) eller (under innehållande av de nödvändiga förutsättningarna) genom frånkoppling av rörelseområdesutökningen - jmf. \$MA_ENC_ABS_BUFFERING.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Rätta till maskinsdata. Vid absolutgivare skall eventuellt aktiva servoalarm som kan hänföras till givarproblem utvärderas. De kan vara orsak till felaktig inmatning av MD1022 \$MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR/MD1032 \$MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT, som utläses automatiskt från givare till servo.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26003	Axel %1 parametreringsfel: Spindelstigning
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Den i axelspecifika MD31030 \$MA_LEADSCREW_PITCH inställda stigningen för kulskruv / trapetsgängad skruv = 0. Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Fastställ stigningen på kulskruven (angivet från maskintillverkare eller mät stigningen efter borttagning av skydd) och skriv in denna i MD31030 \$MA_LEADSCREW_PITCH (oftast 10 eller 5 mm/varv).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
26004	Axel %1 givare %2 parametreringsfel: Avstånd mellan streck på linjär givare
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Givarnummer
Förklaring:	Den i axelspecifika MD31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST inställda delningsperioden för linjär mätskala = 0 eller skiljer sig från motsvarande servoparameter. För förståelse av sammanhanget jmf. förklaringen till alarm 26002 (då för roterande givare). Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Skriv in linjärskalans delningsperiod enligt maskintillverkarens föreskrifter (eller tillverkaren av mätskala) i MD31010 \$MA_ENC_GRID_POINT_DIST.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
26005	Axel %1 parametreringsfel: Utgångsberäkning
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Vid analoga servon: Den i MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL eller i MD32260 \$MA_RATED_VELO inställda utgångsvärdet hos det analoga varvtalsbörvärdet = 0. Det verk samma utgångsvärdet på varvtalsbörvärdessnittstället är noll: a. MD32260 \$MA_RATED_VELO är noll, trots att inställningen av MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL > 0 behöves ett normeringsreferensvärde, b. Motsvarande servosidiga normeringsparameter är noll, ogiltigt ellet inte läsbart/tillgängligt, trots att en automatisk snittställenormeringsutjämnning är vald på grund av MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL=0. Därvid är den för normering bestämda servoparametern inte utgiven genom PROFIdrive, utan maskinbyggarspecifikt (jmf. motsvarande servodokumentation: Vid SINAMICS: p2000). Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar).

Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. I MD32250 \$MA_RATED_OUTVAL skrivs den märkutgångsspänning i [%] av maximalt börvärde (10V) in, som skall uppnås vid motorns märkvarvtal i [grader/s] (MD32260 \$MA_RATED_VELO).
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26006 Axel %1 givare %2 Givartyp/utgångstyp %3 inte möjlig

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Givarnummer %3 = Givartyp/utgångstyp
Förklaring:	Inte varje givartyp resp. utgångstyp är möjlig vid varje styrnings- och servovariant. Tillåtna inställningar: MD30240 \$MA_ENC_TYPE = 0 Simulering = 1 Råsignal inkrementell givare (PROFIdrive) = 4 Absolutgivare (alla servosidigt understödda absolutgivare vid PROFIdrive) MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE = 0 Simulering = 1 Standard (PROFIdrive-servon) Alarmet kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Kontrollera och korrigera MD30240 \$MA_ENC_TYPE och/eller MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26007 Axel %1 QFK: felaktig grov stegbredd

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Grov stegbredd vid QFK (kvadrantfelkompensering) måste ligga i området 1 <= grov stegbredd <= max. värde från MD18342 \$MN_MM_QEC_MAX_POINTS (momentant 1025), eftersom fler värden helt enkelt spränger minnet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa systemvariabel \$AA_QEC_COARSE_STEPS.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26008 Axel %1 QFK: felaktig fin stegbredd

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
-------------------	------------------------------

Förklaring: Fin stegbredden vid QFK (kvadrantfelkompensering) \$AA_QEC_FINE_STEPS måste ligga i området $1 \leq \text{fin stegbredd} \leq 16$, eftersom denna storlek påverkar beräkningstiden för QFK.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Anpassa systemvariabel \$AA_QEC_FINE_STEPS.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26009 Axel %1 QFK: Minnesspill

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Produkten av data \$AA_QEC_COARSE_STEPS+1 och \$AA_QEC_FINE_STEPS får inte överstiga maximalt antal kurvpunkter (MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS). Vid riktningsberoende kurva gäller detta kriterium $2 * (\$AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * \$AA_QEC_FINE_STEPS$!

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Öka MD38010 \$MA_MM_QEC_MAX_POINTS eller minska \$AA_QEC_COARSE_STEPS och/eller \$AA_QEC_FINE_STEPS.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26010 Axel %1 QFK: felaktig accelerationskurva

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: \$AA_QEC_ACCEL_1/2/3: Accelerationskurvan är uppdelad i 3 områden. För varje område gäller en annan kvantisering av accelerationsstegen. Ändring av standardvärden skall endast ske om kompenseringen i dessa accelerationsområden är otillräcklig.

Standardvärden:

- \$AA_QEC_ACCEL_1 vid ca. 2% av maximal acceleration (\$AA_QEC_ACCEL_3),
- \$AA_QEC_ACCEL_2 vid ca. 60% av maximal acceleration (\$AA_QEC_ACCEL_3),
- \$AA_QEC_ACCEL_3 vid maximal acceleration (MD32300 \$MA_MAX_AX_ACCEL).

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Mata in värdena korrekt:
 $0 < \$AA_QEC_ACCEL_1 < \$AA_QEC_ACCEL_2 < \$AA_QEC_ACCEL_3$.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26011 Axel %1 QFK: felaktiga måttider

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: \$AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Mättid för bestämning av felkriterium.

Mätningen påbörjas när kriteriet för uppkoppling av kompenseringsvärdet är uppfyllt (börhastigheten byter förtecken).

Slutet bestäms med maskindata. För de 3 kurvområdena krävs olika måttider. Förinställda värden skall endast ändras vid problemfall. De 3 inställningarna gäller för motsvarande 3 accelerationsområden.

1. \$AA_QEC_MEAS_TIME_1 anger mättid (för fastställande av felkriterium) för acceleration i området från 0 till \$AA_QEC_ACCEL_1.
2. \$AA_QEC_MEAS_TIME_2 anger mättid i området från \$AA_QEC_ACCEL_1 till \$AA_QEC_ACCEL_2.
3. \$AA_QEC_MEAS_TIME_3 anger mättid i området från \$AA_QEC_ACCEL_2 till \$AA_QEC_ACCEL_3 och därutöver.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Mata in värdena korrekt: $0 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_1 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_2 < \$AA_QEC_MEAS_TIME_3$.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26012 Axel %1 QFK: förstyrning ej aktiv

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring:	Felkriterium för bestämning av kvadrantfel kräver en korrekt inställd förstyrning. Alarmer kan omprojekteras med MD11412 \$MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Kanal ej driftklar).
Reaktion:	BAG ej driftklar. Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Visning av alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Koppla in förstyrning och ställ in korrekt.
Programfortsättning:	Radera alarmer med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26014 Axel %1 Maskindata %2 Otilåtet värde

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Maskindata innehåller ett otilåtet värde.
Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Gör om inmatningen med korrekt värde och Power-on.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26015 Axel %1 Maskindata %2[%3] Otilåtet värde

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Index: MD-Arrayindex
Förklaring:	Maskindata innehåller ett otilåtet värde.
Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Gör om inmatningen med korrekt värde och Power-on.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26016 Axel %1 Maskindata %2 Otilåtet värde

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Maskindata innehåller ett otilåtet värde.

Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Gör om inmatningen med korrekt värde och reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26017 Axel %1 Maskindata %2[%3] Otillåtet värde

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Sträng: MD-beteckning %3 = Index: MD-Array
Förklaring:	Maskindata innehåller ett otillåtet värde.
Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Gör om inmatningen med korrekt värde och reset.
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26018 Axel %1 börvärdesutgång servo %2 använd flera gånger

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Servonummer
Förklaring:	Samma börvärdestillordning är använd flera gånger. MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR innehåller samma värde för olika axlar. PROFIdrive: Den omnämnda MD innehåller för olika axlar samma värde, eller olika inmatningar i \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS innehåller samma värde.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Undvik dubbelbeläggning i börvärdestillordningen genom korrigering av MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Kontrollera dessutom vald busstyp MD30100 \$MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26019 Axel %1 Givare %2 Mätning är inte möjlig med detta reglerkort

Parameter:	%1 = NC-axelnummer %2 = Givarnummer
Förklaring:	Innehåller MD13100 \$MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] ett värde skilt från 0, så har styrningen hittat minst ett reglerkort som inte stödjer mätning. I bearbetningsprogrammet har mätning programmerats för axeln.

Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Ändra om möjligt mät rörelsen så att axeln inte måste köras, och programmera inte denna axel igen i MEAS-block. Det går heller inte att avfråga denna axel efter ett mätvärde. Annars måste reglerkortet bytas till ett som stödjer mätning. Se MD13100 \$MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26020 Axle %1 givare %2 hårdvarufel %3 vid nyinitiering av givare

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Givarnummer %3 = Fel, finkod
Förklaring:	Fel vid initiering eller åtkomst av givare.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Åtgärda eventuella hårdvarufel, ev. byt givare.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26022 Axle %1 Givare %2 Mätning med simulerad givare är inte möjligt

Parameter:	%1 = NC-axelnummer %2 = Givarnummer
Förklaring:	Alarmet kommer om mätning skall ske utan verklig givare (simulerad givare).
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Om möjligt, ändra mät rörelsen så att denna axel inte måste köras, och programmera inte denna axel mer i MEAS-block. Ett mätvärde kan i vilket fall som helst inte längre avfrågas för denna axel - Säkerställ att inte mätningen sker med simulerad givare (MD30240 \$MA_ENC_TYPE).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26024 Axle %1 maskindata %2 värde anpassat

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Sträng: MD-beteckning
Förklaring:	Maskindata innehåller ett ogiltigt värde. Detta ändrades dessutom av mjukvaran.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera maskindata

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26025 Axel %1 maskindata %2[%3] värde anpassat

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer
%2 = Sträng: MD-beteckning
%3 = Index: MD-Arrayindex

Förklaring: Maskindata innehåller ett ogiltigt värde. Det ändrades dessutom internt av mjukvaran till ett giltigt värde.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera maskindata

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26026 Axel %1 SINAMICS-servoparameter P2038 värde ej tillåtet

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer

Förklaring: Endast vid SINAMICS-servon:

Snittställemoden, som ställs in via servoparameter P2038, finns inte i SIMODRIVE 611 universal.

Alarmet kan stängas av med MD13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15

Beakta därvid:

- Att den enhetsspecifika beläggningen av bitar i styrnings- och tillståndsorten kan skilja.

- Servodatablocken kan ställs in godtyckligt och måste inte vara uppdelade i grupper om 8. (För detaljer se även SINAMICS idriftsättningshandledning). Därmed kan parametrarna för motor 2-4 vara felaktigt inställda.

Reaktion: NC ej driftklar.

NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode).

BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: - Sätt P2038 = 1, eller

- sätt P0922 = 100...199, eller

- sätt MD13070 \$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, Bit15 (beakta villkor som ovan)
och utför PowerOn.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

26027 Axel %1 Stiffness spline-mode inte tillgänglig (%2)

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer
%2 = Identifikation

Förklaring: Stiffness moden för spline inte tillgänglig.

Finkodering:

bit 0 - SINAMICS funktionsblock saknas (s. P0108)

bit 1 - Ställ in ett telegram i \$MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE, som stödjer spline-funktionen (t.ex. telegram 136)

bit 2 - Ställ in \$MA_VELO_FFW_WEIGHT = 100%

bit 3 - Ställ in \$MA_FIPO_TYPE = 2

bit 4 - Ställ in \$MA_FFW_MODE = 3 eller 4

bit 5 - Ställ in \$MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1

Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Sätt \$MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0 eller beakta och genomför finfelskoden.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26030	Axel %1 givare %2 absolut-position förlorad
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Givarnummer
Förklaring:	Absolutgivarens absolutposition blev ogiltig - vid växling av parameterblock har en förändrad växelstegutväxling hittats mellan givare och bearbetning eller - på grund av byte av givare (absolutgivarens serienummer har ändrats, jmf. MD34230 \$MA_ENC_SERIAL_NUMBER, liksom servospecifik parameter).
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm. Kanal ej driftklar.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Ny referenspunktkörning/-synkronisering av absolutgivare; Montera givaren på lastsidan, konfigurera korrekt (t.ex. MD31040 \$MA_ENC_IS_DIRECT).
Programfortsättning:	Radera alarmet med RESET-knapp i alla kanaler i denna BAG. Starta om NC-programmet.

26031	Axel %1 Konfigureringsfel Master-Slav
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Alarmet ges ut om samma maskinaxel har programmerats som en master- och en slavaxel. Varje koppad axel får bara köras antingen som master- eller slavaxel.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera resp. korrigera maskindata för alla kopplade axlar: - MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD - MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26032	[Kanal %1:] Axel %2 Master-slav ej projekterat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	På grund av felaktig projektering kunde Master-Slav kopplingen inte aktiveras.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontrollera aktuell projektering för Master-Slav kopplingen. Projekteringen kan ändras med MASLDEF-instruktionen eller maskindata MD37250 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD och MD37252 \$MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
26040	Axel %1 givarparametrering MD %2[%3] anpassades
Parameter:	%1 = Axelnummer %2 = Maskindatabeteckning %3 = Maskindataindex
Förklaring:	Den från servot utlästa parametreringen av givaren i P979 stämmer inte i det visade MD:n överens med NCK-parametreringen. Den motsvarande NCK-MD anpassas.
Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	PowerOn krävs. Detta alarm uppträder bara när NC-MD är inställt skiljt från servoparametern.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
26050	Axel %1 Parameterblocksväxling från %2 till %3 är inte möjligt
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Index: Aktuellt parameterblock %3 = Index: Nytt parameterblock
Förklaring:	Växling av parameterblock kan inte göras språngfritt. Orsaken för detta ligger i innehållet i parameterblocket som skall aktiveras, t.ex. olika lastväxelfaktorer.
Reaktion:	NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Parameterblocksomkoppling genomförs också vid olika inställningar för belastningsdrivningsfaktorn via MD31060 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA och MD31050 \$MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM i följande fall utan ett alarm: 1. När ingen positionsreglering är aktiv (t.ex. i medföljning eller för spindel i varvtalsstyrningsdrift). 2. Vid positionsreglering med direkt givare. 3. Vid positionsreglering med indirekt givare (den beräknade lastpositionsavvikelsen får inte överstiga värdet i MD36500 \$MA_ENC_CHANGE_TOL).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26051	[Kanal %1:] block %2 Ej förutsägbart stopp i kurvlinjestyrningen förbikört
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Baninterpoleringen har inte stannat vid blockväxlingen som önskat, utan bromsar till stillestånd först i nästa block. Felet uppkommer när stopp vid blockväxling från baninterpoleringen skett oplanerat eller inte kunde avkännas i tid. Möjliga orsaker är, att vid MD35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0 har PLC ändrat spindelvarvtet och därmed måste bearbetningen vänta tills spindeln åter befinner sig i programmerat område eller tills en synkronaktion ska avslutas, innan baninterpoleringen kör vidare. Alarmet kommer bara om MD11400 \$MN_TRACE_SELECT = 'H400' har satts. Normalt undertrycks alarmet. MD11400 \$MN_TRACE_SELECT har SIEMENS-lösenord.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	MD35500 \$MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programmera G09 före blocket som anges i alarmet, så att baninterpoleringen stannar planerat.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
26052	[Kanal %1:] block %2: För hög banhastighet för utmatning av hjälpfunktioner
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarmet uppkommer i regel i ett block med hjälpfunktionsutmatning under rörelsen. I detta fall måste det väntas längre på kvittering av hjälpfunktionen än vad som var planerat. Alarmet uppkommer också om styrningsinterna differenser oförutsett blockerar banstyrningsdriften (G64, G641, ...). Baninterpoleringen stoppar abrupt på visat blockslut (generatoriskt stopp). Vanligtvis kommer därvid alarm 21620 att lösas ut som följdalarm. Om inte, körs banan efter blockväxlingen åter vidare.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Tiden, vilken är inräknad för hjälpfunktionsutmatningen under rörelse, härstammar för de flesta systemen från PLCn. I andra fall används därför MD10110 \$MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE. - Principiellt kan man undvika alarmet genom att programmera G09 i det angivna blocket. Därvid stannar baninterpoleringen kort upp i blockslutet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
26053	[Kanal %1:] Block %2 interpolationsproblem i LookAhead (modul %3, beteckning %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Modulbeteckning %4 = Felkod
Förklaring:	Synkronisationen mellan interpolation och preparation är felaktig.
Reaktion:	Interpreterstopp Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Kontakta Siemens.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
26054	[Kanal %1:] Block %2 interpolationsvarning i LookAhead (modul %3, beteckning %4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Modulbeteckning %4 = Felkod

Förklaring:	Datorkapaciteten räcker inte till, för att köra en regelbunden banhastighetsprofil. Därför kan det resultera i hastighetsavbrott.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Visning av alarm. Visning av varning.
Åtgärd:	Ändra parametreringen. Höj interpolationstakten.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

26070	[Kanal %1:] Axel %2 kan inte kontrolleras från PLC, max. antal axlar överskridet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Ett försök har gjorts att göra flera axlar än tillåtet till PLC-kontrollerade axlar.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera och i förekommande fall korrigera option 'Antal PLC-kontrollerade axlar' eller minska behovet av antalet PLC-kontrollerade axlar.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

26072	[Kanal %1:] Axel %2 kan inte kontrolleras från PLC
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axelnamn, Spindelnummer
Förklaring:	Axeln kan inte göras till en PLC-kontrollerad axel. Tills vidare kan axeln inte i varje tillstånd kontrolleras från PLC.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Gör axeln neutral med RELEASE eller WAITP.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

26074	[Kanal %1:] Frånslag av PLC-kontroll av axel %2 är ej tillåtet i aktuellt tillstånd
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Axel, Spindel
Förklaring:	PLC kan endast ge tillbaka kontrollen av en axel till programexekveringen när axeln är i tillståndet KLAR.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Sätt snittställesignal "PLC kontrollerad axel" igen, aktivera "axiell Reset" och upprepa förloppet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

26075	[Kanal %1:] Block %2 Axel %3 inte tillgänglig för NC-program, uteslutande PLC kontrollerad
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Blocknummer, Label %3 = Axel, Spindel
Förklaring:	Axeln kontrolleras uteslutande från PLC. Axeln står därmed inte till förfogande för NC-programmet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Låt axeln inte uteslutande, utan endast då och då kontrolleras av PLCn. Ändring av MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26076 [Kanal %1:] Block %2 Axel %3 inte till förfogande för NC-program, fast tillordnad PLC-axel

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel, Spindel

Förklaring: Axeln är fast tillordnad PLC-axel. Axeln står därvid inte till förfogande för NC-programmet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Definiera axeln som inte fast tillordnad PLC-axel. Ändring av MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 5.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26077 [Kanal %1:] Axel %2 inte tillgänglig för NC-program, uteslutande PLC kontrollerad

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Axel, Spindel

Förklaring: Axeln kontrolleras uteslutande från PLC. Axeln står därmed inte till förfogande för NC-programmet.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Låt axeln inte uteslutande, utan endast då och då kontrolleras av PLCn. Ändring av MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK, bit 4.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26078 [Kanal %1:] Axel %2 inte till förfogande för NC-program, fast tillordnad PLC-axel

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Axel, Spindel

Förklaring: Axeln är fast tillordnad PLC-axel. Axeln står därvid inte till förfogande för NC-programmet.

Reaktion: Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Definiera axeln som inte fast tillordnad PLC-axel. Ändring av MD30460 \$MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit 5.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26100 Axel %1, servo %2 inget livstecken

Parameter: %1 = Axelnamn, Spindelnummer
%2 = Servonummer

Förklaring: Specialfall: Utmatning av servonummer=0 visar på, att ett räknetidspill (overflow) har uppstått på IPO-nivån (jfr även alarm 4240).

Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). BAG ej driftklar, påverkar även singelaxlar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Starta upp servot på nytt, kontrollera servots mjukvara.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26101 Axel %1, Servo %2 kommunicerar inte

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Servonummer
Förklaring:	Endast vid PROFIdrive: Servot kommunicerar inte.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera busskonfigurationen. - Kontrollera anslutningarna (kontakt urtagen, optionsmodul inaktiv osv.).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26102 Axel %1, Servo %2 Livstecken bortfall

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Servonummer
Förklaring:	Endast vid PROFIdrive: Livstecknet aktualiseras inte längre från servo.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Referenspunktsök axlarna i denna kanal på nytt. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera taktinställningar. (Rekommendation: t.ex. MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0) - Förläng ev. cykeltiden. - Starta om servot. - Kontrollera servots programvara.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

26105 Servo hittas ej till axel %1

Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer
-------------------	------------------------------

Förklaring:	Endast vid PROFIdrive: Det för nämnd axel parameterade servot kunde inte hittas. I NC'n har t.ex. en PROFIBUS-slav som inte finns i SDB-typ-2000 parameterats.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Möjliga orsaker är: - MD30130 \$MA_CTRLOUT_TYPE mycket skilt från 0; servot borde egentligen simuleras (= 0). - MD30110 \$MA_CTRLOUT_MODULE_NR felaktigt inmatat, d.v.s. de logiska servonumrena har växlats, och för detta servo står det ett ogiltigt värde i MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (se nästa punkt) eller ett servonummer som inte existerar på bussen (t.ex. kontrollera antalet slavar). - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS innehåller värden som inte projekterats på PROFIBUS (som alltså inte står i SDB-typ-2000), eller så har adresserna för servots ingångs- och utgångsslot inte valts lika vid projekteringen av PROFIBUS.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26106	Givare %2 till axel %1 hittas ej
Parameter:	%1 = Axelnamn, Spindelnummer %2 = Givarnummer
Förklaring:	Endast vid PROFIdrive: Den för nämnd axel parameterade givaren kunde inte hittas. I NCn har t.ex. en PROFIBUS-slav som inte finns i SDB parameterats eller har rapporterats för den felaktiga hårdvaran.
Reaktion:	BAG ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Möjliga orsaker är: - MD30240 \$MA_ENC_TYPE långt från 0; givaren borde egentligen simuleras (= 0). - MD30220 \$MA_ENC_MODULE_NR felaktigt inmatat, d.v.s. de logiska servonumrena har växlats, och för detta servo står det ett ogiltigt värde i MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (se nästa punkt) eller ett servonummer som inte existerar på bussen (t.ex. kontrollera antalet slavar). - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS innehåller värden som inte projekterats på PROFIBUS (som alltså inte står i SDB-typ-2000), eller så har adresserna för servots ingångs- och utgångsslot inte valts lika vid projekteringen av PROFIBUS. - Vid givarval har ett allvarligt givarfel fastställts (givaren trasig, borttagen), så att parkeringstillståndet inte kan lämnas (det aktuella alarmet kommer i detta fall i stället för alarm 25000/25001 - fler möjliga felorsaker, jämför där).
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

26120	[Kanal %1:] Axel %2, \$AA_ESR_ENABLE = 1 men axeln skall sättas NEUTRAL
Parameter:	%1 = Kanal %2 = Axel, Spindel
Förklaring:	En axel med ESR-projektering och \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 1 skall sättas NEUTRAL. Neutrala axlar (utom enstaka axlar) kan inte utföra någon ESR.
Reaktion:	Visning av alarm.

Åtgärd: Sätt \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 0 innan axeln sätts NEUTRAL.
Alarmer kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

26121 [Kanal %1:] Axel %2 är NEUTRAL och \$AA_ESR_ENABLE = 1 skall sättas

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Axel, Spindel

Förklaring: \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 1 skall ej sättas som neutral axel (utom enstaka axlar)
Neutrala axlar (utom enstaka axlar) kan inte utföra någon ESR.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Använd inte \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 1 på neutrala axlar (utom enstaka axlar)
Alarmer kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

26122 [Kanal %1:] Axel %2, \$AA_ESR_ENABLE = 1, axelbyte utförs ej i detta tillstånd.

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Axel, Spindel

Förklaring: Med \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 1 tillåts inget axelbyte.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Sätt \$AA_ESR_ENABLE[Axel] före axelbyte.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
Sätt \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 0.

26124 [Kanal %1:] Axel %2, \$AC_ESR_TRIGGER utlöst, men axeln är NEUTRAL och kan inte utföra någon ESR

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Axel, Spindel

Förklaring: Kanalspecifik ESR (\$AC_ESR_TRIGGER) har utlösts, men en axel med ESR-projektering är vid triggertidpunkten NEUTRAL.
Neutrala axlar ignoreras vid ESR (utom enstaka axlar, som givetvis bara reagerar på \$AA_ESR_TRIGGER[Ax]).

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: \$AA_ESR_ENABLE[Axel] = 1 skall inte sättas för neutrala axlar.
Alarmer kan undertryckas med MD11415 \$MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

26126 [Kanal %1:] Block %2 Axel %3: ESRR eller ESRS kunde inte utföras, felkod %4

Parameter: %1 = Kanal
%2 = Blocknummer, Label
%3 = Axel, Spindel
%4 = Felkod

Förklaring:	Skrivningen av data med detaljprogramkommandona ESRR eller ESRS kunde inte utföras. Felkod: 1: Den angivna axeln har inte tillordnats något servo. 2: En eller flera ESR-parametrar är inte tillgängliga i SINAMICS. 3: Skrivningen av en eller flera ESR-parametrar har förhindrats i SINAMICS.
Reaktion:	Lokal alarmreaktion. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid blockslut vid alarm.
Åtgärd:	Felkod: 1: Vänligen kontrollera tillordningarna av NC-axlarna till servona. 2: En eller flera ESR-parametrar i SINAMICS är inte tillgängliga. Vänligen kontrollera tillordningarna av NC-axlarna till servona. Programmeringen av ESRR eller ESRS är endast möjligt för SINAMICS fr.o.m. V4.4. Funktionsmodulen "servooberoende stopp och återgång" är inte aktiv i SINAMICS. 3: Skrivning av en eller flera ESR-parametrar förhindras i SINAMICS. Aktivera utmatningen av ytterligare info-alarm genom MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 1 = 1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt. Skrivningen av data med detaljprogramkommandona ESRR eller ESRS avisades. Kontrollera programmeringen Kvittera alarmet med Reset

26201	[Kanal %1:] Block %2: ROOT-kedjeelementet har inte hittats.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Inget kinematiskt kedjeelement med det i maskindata MD16800 \$MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME angivna namnet har hittats. Detta fel uppstår, när inga kinematiska kedjeelement är definierade, d.v.s. när alla systemvarabler \$NK_NAME är tomma.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Förändra maskindata MD16800 \$MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME's innehåll så, att det hänvisar till ett existerande kinematiskt kedjeelement, resp. anpassa namnet på ett kinematiskt kedjeelement så att det passar med innehållet i det nämnda maskindatat.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

26211	[Kanal %1:] Block %2: \$NK_SWITCH_INDEX[%3] är för stort.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Kedjeelementindex
Förklaring:	Innehållet i \$NK_SWITCH_INDEX hos ett kedjeelement av typen "SWITCH" måste vara större eller lika med -1 och mindre än innehållet hos maskindata MD18882 \$MN_MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Mata in ett tillåtet värde i \$NK_SWITCH_INDEX
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

26220	[Kanal %1:] Block %2: Okänd elementtyp i \$NK_TYPE[%3]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Systemvariabelns index
Förklaring:	Systemvariabeln \$NK_TYPE innehåller en otillåten elementtyp. Följande typer är tillåtna (ingen skillnad mellan versaler och gemener): "OFFSET" "AXIS_LIN" "AXIS_ROT" "ROT_CONST" "SWITCH" Detta alarm uppträder även, när elementtypen hos det kinematiska kedjeelementet och axeltypen för en i \$NK_NAME angiven maskinaxel inte överensstämmer. Exempel: \$NK_TYPE innehåller typen "AXIS_LIN" och \$NK_AXIS strängen "C1", varvid C1 är maskinaxelbeteckningen för en rundaxel.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd en tillåten typ.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
26225	[Kanal %1:] Block %2: Ogiltig skyddsområdestyp i \$NP_PROT_TYPE[%4] hos skyddsområde \$NP_PROT_NAME[%4] = %3.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skyddsområdets namn %4 = Skyddsområdenas index
Förklaring:	En ogiltig skyddsområdestyp har angivits. Endast följande skyddsområdestyper är tillåtna: "MACHINE" "TOOL"
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange giltiga skyddsområdestyper
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.
26229	[Kanal %1:] Block %2: Verktygsskyddsområdeselementet \$NP_NAME[%3] = %5, som det hänvisas till i \$NP_1ST_PROT[%6] har en otillåten typ.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skyddsområdets elementnamn %4 = Skyddsområdeselementets index Verktygsskyddsområdets index
Förklaring:	Har i ett verktygsskyddsområde med \$NP_1ST_PROT hänvisats till ett explicit angivet skyddsområdeselement, så måste detta vara av typen "FRAME".
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Radera inmatningen i \$NP_1ST_PROT, om ingen ytterligare Frame behövs, eller mata in i skyddselementet, till vilket det hänvisar, \$NP_TYPE = "FRAME".

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

26235 [Kanal %1:] Block %2: Otillåten hänvisning till ett följeelement hos ett verktygsskyddsområdeselement i %3[%4]

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Skyddsområdets elementnamn
 %4 = Verktygsskyddsområdeselementets index

Förklaring: Ett verktygsskyddsområde får maximalt hänvisa till ett explicit angivet skyddsområdeselement av typen "FRAME". Ytterligare hänvisningar i ett sådant element till följeelement i \$NP_ADD, \$NP_NEXT eller \$NP_NEXTP är otillåtet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Radera alla inmatningar i \$NP_ADD, \$NP_NEXT eller \$NP_NEXTP i det explicit angivna verktygsskyddsområdeselementet.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

26237 [Kanal %1:] Block %2: \$NP_CHAIN_ELEM[%4] = %3 pekar på ett kedjeelement av typen SWITCH.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Namn på kedjeelementen
 %4 = Skyddsområdenas index

Förklaring: Komponenten \$NP_CHAIN_ELEM hos det angivna skyddsområdet pekar på ett kedjeelement av typen "SWITCH". Skyddsområden får inte vara fasta till kedjeelement av denna typ.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Mata in ett tillåtet värde i \$NK_SWITCH_INDEX

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

26239 [Kanal %1:] Block %2: Skyddsområde %3, till vilket det hänvisas i \$NP_ADD[%4], är av en annan typ än grundskyddsområdet.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Namnet på det skyddsområde som skall fogas in
 %4 = Skyddsområdenas index

Förklaring: Skyddsområdet, som skall anslutas till det aktuella skyddsområdeselementet, är inte av samma typ som grundskyddsområdet.

Reaktion: Blockkorrektur med reorganisering
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra typen hos det tillkommande skyddsområdet eller grundskyddsområdet (\$NP_PROT_TYPE) så, att de båda typerna är lika.

Programfortsättning: Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.

26253	[Kanal %1:] Block %2: Skyddsområdesnamnet i \$NP_COLL_PAIR[%5,%6] = '%3' har inte hittats.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Skyddsområdesnamn %4 = Kollisionsparets 1:a index Kollisionsparets 2:a index
Förklaring:	Det angivna skyddsområdet, på vilket inmatningen i \$NP_COLL_PAIR[n,m] pekar, har inte hittats.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Mata in namnet på ett existerande skyddsområde.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
26255	[Kanal %1:] Block %2: Det i kollisionsparelementet \$NP_COLL_PAIR[%3,%4] angivna skyddsområde är inte förankrat till ett kinematiskt kedjeelement.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = 1:a index %4 = 2:a index
Förklaring:	I angivet kollisionsparelement har angivits ett skyddsområde, som inte är förankrat till ett kinematiskt kedjeelement, som är del av kinematikbeskrivningen för maskinen. Endast skyddsområden, vilkas position i rummet är kända, kan övervakas för kollision. Skyddsområden, som inte själva är förankrade till ett kinematiskt kedjeelement, kan vara anslutna till andra skyddsområden (med \$NP_ADD[...]) och då i förekommande fall tillsammans med dessa övervakas för kollision.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Radera inmatningen i \$NP_COLL_PAIR eller beskriv skyddsområdeskomponenten \$NP_CHAIN_ELEM.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsatt programmet.
26267	[Kanal %1:] Block %2: Fel %3 vid anropet av proceduren WORKPIECE eller FIXTURE.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Felkod
Förklaring:	Vid anropet av proceduren WORKPIECE eller FIXTURE har ett fel uppstått. Felorsaken bestäms närmare genom felkoden: 1: Det finns inget minneutrymme för att lägga upp ett skyddsområde för verktyget / ett skyddsområde för spännanordningen. 2: Namnet på den angivna kinematiska kedjan kunde inte hittas. 3: Namnet på den angivna kinematiska kedjelänken kunde inte hittas. 4: Ett ogiltigt Frame-namn har angivits (endast beteckningar för programmerbara Frames är tillåtna). 5: Den angivna skyddsområdestypen kan inte tolkas av NCK. 6: Otillåtet namn på operatets skyddsområde. Operatets skyddsområde måste börja med __WORKP. 7: Ingen skyddsområdesdefinition med angivet namn hittades. 8: Namnet på skyddsområdet för spännanordningen har inte angivits. 9: Otillåtet namn på skyddsområdet för spännanordningen. Spännanordningens skyddsområde måste börja med __FIXTURE. 10: Den angivna skyddsområdestypen saknas. 11: För skyddsområde typ "Box" har mindre än tre parametrar angivits. 12: För skyddsområde typ "CYLINDER" har mindre än två parametrar angivits. n: Ogiltig(a) parameter(-rar) (den exakta betydelsen av de möjliga felkoderna måste ytterligare fastställas / utökas).

Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Åtgärda den i felkoden angivna felorsaken. Sätt i den 5:te anropsparametern biten NO_ERROR, för att undertrycka alarmutmatningen.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

26269	[Kanal %1:] Block %2: Fel %3 vid anrop av funktion COLPAIR.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Felkod
Förklaring:	Vid anrop av funktionen "COLPAIR" har ett fel uppstått. Felorsaken bestäms närmare genom felparametern. -1 Antingen har mindre än 2 parametrar (strängar) angivits eller så är minst en av de båda strängarna nollsträngen. -2 Skyddsområdet, som har angivits i den första parametern, har inte hittats. -3 Skyddsområdet, som har angivits i den andra parametern, har inte hittats. -4 Inget av den båda angivna skyddsområdena har hittats. -5 Båda angivna skyddsområdena har hittats, men inte som ett par. -6 Ingen maskinmodellering möjlig. En maskinmodellering förutsätter, att såväl kinematiska kedjor som även skyddsområden kan definieras.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Anropa funktionen med giltiga parametrar.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

26291	[Kanal %1:] Block %2: Maximalantalet på %3 skyddsområdesfacetter för interna skyddsområden har överskridits.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer %3 = Maximalt antal interna skyddsområdesfacetter
Förklaring:	Det maximalt tillåtna antalet interna skyddsområdesfacetter har överskridits.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka antalet tillåtna interna skyddsområdesfacetter (MD18894 \$MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

26293	[Kanal %1:] Block %2: CAD-fil %3 kunde inte skrivas.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %3 = Filnamn
Förklaring:	En internt skapad CAD-fil kunde inte skrivas i filsystemet.
Reaktion:	Blockkorrektur med reorganisering Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka minnesplatsen för NC-filsystemet.
Programfortsättning:	Radera alarm med RESET-knappen eller Cyklestart och fortsätt programmet.

26295 Skyddsområde %1 har endast approximerats grovt.**Parameter:** %1 = Skyddsområdesnamn**Förklaring:** Ett automatiskt skyddsområde kunde endast onoggrant framställas på grund av att minnesplats saknas.**Reaktion:** Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Öka antalet tillåtna interna skyddsområdesfacetter (MD18894 \$MN_MM_MAXNUM_3D_FACETS_INTERN).**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

26298 [Kanal %1:] Block %2: Include-filen %4, som skulle läsas in i CAD-filen %3, kunde inte hittas.**Parameter:** %1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

%3 = Filnamn

%4 = Filnamn

Förklaring: Include-filen, som skulle läsas in i den angivna CAD-filen, kunde inte hittas.**Reaktion:** Blockkorrektur med reorganisering

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera namnen och sökvägsangivelserna för Include-filer**Programfortsättning:** Radera alarm med RESET-knappen eller Cykelstart och fortsatt programmet.

28003 Synkronisation av livscykeln i NCU-Link har gått fel efter %1 försök.**Parameter:** %1 = Loopräknare**Förklaring:** Under NCK-uppstarten går NCK vid en bestämd tidpunkt in i den cykliska driften, d.v.s. IPO- och servo-uppdragen börjar att arbeta. Avviker i NCU-Linkförbindelsen denna tidpunkt starkt uppkommer detta alarm 280003. Genom att öka maskindata LINK_LIFECYCLE_MAX_LOOP kan denna väntetid ökas i IPO-taktsteg.**Reaktion:** NC ej driftklar.

Kanal ej driftklar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Öppna en Support Request med feltexten under: <http://www.siemens.com/automation/support-request>**Programfortsättning:** Slå styrningen FRÅN - TILL

28022 Axelkontainer %1 har deklarerats olika på NCUerna.**Parameter:** %1 = Axelkontainernamn**Förklaring:** En axelkontainerdefinition måste projekteras enhetligt med samma värden på alla NCUer.**Reaktion:** NC ej driftklar.

Kanal ej driftklar.

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Cykelstopp vid alarm.

Åtgärd: Utför enhetlig projektering av kontainerplatserna på alla NCUer. Kontrollera maskindata MD127..\$MN_AXCT_AXCONF_ASSIGN_TAB1...n**Programfortsättning:** Slå styrningen FRÅN - TILL

29033	[Kanal %1:] Axelbyte av axel %2 inte möjligt, axelrörelsen från PLC ännu inte avslutad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Axel
Förklaring:	En PLC-axel står ännu ej på sin slutpunkt och kan inte återföras till en kanal resp. sättas neutral. Vid användande av PLC-datablock FC18 skall alarmet inte uppkomma.
Reaktion:	Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Vänta tills axeln har nått sin slutpunkt resp. avsluta rörelsen med radering av reststräcka.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

Cykel-larm

61000 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ingen verktygskorrektör aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: D-korrektör måste programmeras före cykelanrop.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61001 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt definierad gängstigning

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera parameter för gängstorlek resp. gängstigning.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61002 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningstypen felaktigt definierad

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Ändra parameter VARI.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61003 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ingen matning programmerad i cykeln

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra matningsparameter.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61004 [Kanal %1:] Block %2: Konfiguration geometriaxlar inte korrekt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: --
Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61005 [Kanal %1:] Block %2: 3:e geometriaxel saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid användning av svarvar utan Y-axlar i G18-plan.

Åtgärd: Kontrollera parametrarna vid cykelanrop.

61006 %[Kanal %1:] Block %2: %]För stor verktygsradie

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktygsradien är för stor för bearbetningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Välj ett mindre verktyg.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61007 [Kanal %1:] Block %2: För liten verktygsradie

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktygsradien är för liten för bearbetningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Använd större verktyg.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61008 [Kanal %1:] Block %2: Inget verktyg aktivt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Alarmet löser ut genom följande cykler:.

Åtgärd: Var god välj verktyg.

61009 [Kanal %1:] Block %2: Aktivt verktygsnummer = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Inget verktyg (T) är programmerat före cykelanrop.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera ett verktyg (T).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61010 [Kanal %1:] Block %2: För stort finskärsmått

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Finskärsmättet i botten är större än det totala djupet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Minska finskärsmättet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61011 [Kanal %1:] Block %2: Skalning inte tillåten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det är en skalfaktor aktiv, som inte är tillåten för denna cykel.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra skalningsfaktor.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61012 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Olika skalning i planet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61013 [Kanal %1:] Block %2: Grundinställningar har ändrats, programmet kan inte köras

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: Grundinställningarna passar inte till genererat program.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera och i förekommande fall ändra grundinställningen.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61014 [Kanal %1:] Block %2: Återgångsplan underskrids

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera parameter RTP.

61015 [Kanal %1:] Block %2: Kontur är inte bestämd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61016 [Kanal %1:] Block %2: Systemframe saknas för cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Sätt MD 28082: MM_SYSTEM_FRAME_MASK, Bit 5=1

61017 %[Kanal %1:] Block %2: %]Funktion %4 saknas i NCK

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61018	[Kanal %1:] Block %2: Funktion kan inte utföras med NCK %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61019	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Parameter %4 felaktigt definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Exempel: 61019 parameter (S_MVAR: dec4) felaktigt definierad Värdet hos den 4:de decimalpositionen (dec4 -> TUSENTALS-positionen) hos överföringsparametern S_MVAR är felaktigt definierad.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera parametrarnas värde. När felmeddelande 61019 sker från CYCLE832: 61019 parameter S_TOLM: xx felaktigt definierad 1. Parameter S_TOLM utanför värdeområdet: S_TOLM ENTALS-position 0 till 3. TIOTALS-position 0 eller 1 2. Parameter S_TOLM>3 och parameter S_OTOL inte programmerad och driftdata SD55220 \$SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET bit0=0 Åtgärd: Sätt parameter S_TOLM inom giltigt område (0..13) eller vid upprop av CYCLE832 t.o.m. SW2.6 med fältet teknologi sätt kompatibilitetsbiten i SD55220 bit0=1.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61020	[Kanal %1:] Block %2: Bearbetning med aktiv TRANSMIT/TRACYL ej möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61021	[Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 värde för stort
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61022 [Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 värde för litet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61023 [Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 värde måste vara skilt från noll

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61024 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera värde för parameter %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61025 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera verktygsbärläget

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61026 **[Kanal %1:] Block %2: Cykel med NC-funktion %4 inte utförbar!**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61027 **%[[Kanal %1:] Block %2: %]Subprogram %4 finns inte**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera CYCLE62 uppropet - Kontrollera, om de vid CYCLE62-uppropet angivna subprogrammen finns i programkatalogen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61028 **[Kanal %1:] Block %2: Konturnamn %4 för långt**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Använd kortare konturnamn
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61029 **%[[Kanal %1:] Block %2: %]Programnamn %4 för långt**

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Välj kortare programnamn

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61030 [Kanal %1:] Block %2: Sökvägen inte tillåten: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61031 [Kanal %1:] Block %2: Sökvägen hittades inte: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61032 [Kanal %1:] Block %2: Filen hittades inte: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61033 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig filtyp: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61034 [Kanal %1:] Block %2: Filen är full: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61035 [Kanal %1:] Block %2: Filen används: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61036 [Kanal %1:] Block %2: NC-minnesgräns uppnådd: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61037 [Kanal %1:] Block %2: Ingen åtkomsträtt till fil: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61038 [Kanal %1:] Block %2: Övrigt filfel: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61039 [Kanal %1:] Block %2: Rad saknas: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61040 [Kanal %1:] Block %2: Rad längre än resultatvariabel: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61041 [Kanal %1:] Block %2: Radområde för stort: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61042 [Kanal %1:] Block %2: Programnamn %4 otillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid flerkanalsystem får huvudprogramnamnet inte sluta på _Cxx (xx står för tal). Döp om huvudprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61043 [Kanal %1:] Block %2: Felvid koordinatomräkning (%4)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	1: Typen inte specificerad 2: Fel vid verktygsfastställandet 3: Mät punkt 1 saknas 4: Mät punkt 2 saknas 5: Mät punkt 3 saknas 6: Mät punkt 4 saknas 7: Referenspunkt saknas 8: Ingen framkörningsriktning 9: Mät punkter identiska 10: Alfa är felaktigt 11: Pi är felaktigt 12: Felaktig framkörningsriktning 13: Linjärer skär inte varandra 14: Plan saknas 15: Ingen eller felaktig Frame selekterad 16: Tillräckligt minne saknas 17: Internt fel
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61044 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Otillåtet(na) tecken i filnamnet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Avlägsna ogiltiga tecken från filnamnet
 Tillåtna tecken är: Bokstäver, siffror, understrykning, slash vid sökvägsangivelse

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61045 [Kanal %1:] Block %2: Jobblista hittades inte: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Den angivna jobblistan kunde inte hittas.
 Kontrollera jobblistans namn och innehåll.
 Jobblistan måste ligga i samma operat som detaljprogrammet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61046 [Kanal %1:] Block %2: Detaljprogrammet i jobblistan hittades inte: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Detaljprogrammet (huvudprogrammet) i den angivna jobblistan kunde inte hittas i den tillhörande kanalen.
 Kontrollera jobblistans namn och innehåll.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61047 [Kanal %1:] Block %2: Labelnamn %4 för långt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: -välj kortare labelnamn

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61048 **[Kanal %1:] Block %2: Flerkanaldata i jobblistan hittades inte: %4**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Flerkanaldata kunde inte hittas i jobblistan.
Korrigera jobblistan.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61049 **[Kanal %1:] Block %2: 1:a spindeln inte programmerad**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera den 1:a spindeln i masken

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61050 **[Kanal %1:] Block %2: Spindel programmerad två gånger**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Samma spindel har programmerats två gånger.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Låt den 2:a spindeln vara fri eller programmera den andra spindeln.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61051 **%[[Kanal %1:] Block %2: %] Programnamnet angivet två gånger**

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Samma programnamn har angivits två gånger.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Vid användning av CYCLE952 får huvudprogrammets namn inte vara lika med namnet på avspåningsfilen (PRG) eller den aktuella råkonturens namn (CONR).
Vid användning av CYCLE63, CYCLE64 får huvudprogrammets namn inte vara lika med namnet på det program (PRG) som kommer att genereras

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61052 [Kanal %1:] Block %2: Maximalt spindelvarvtal för huvudspindeln inte angivet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det maximala varvtalet för huvudspindeln har inte angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange varvtalsgränsen i programhuvudet resp. under inställningar.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61053 [Kanal %1:] Block %2: Maximalt spindelvarvtal för subspindeln inte angivet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det maximala varvtalet för subspindeln har inte angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange varvtalsgränsen i programhuvudet resp. under inställningar.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61054 [Kanal %1:] Block %2: Program startade från olika jobblistor: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det har startats program från olika jobblistor samtidigt.
Detta är inte tillåtet. Alla program måste vara tillordnade samma jobblista.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Välj den önskade jobblistan igen och starta programmet på nytt.

Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61055 [Kanal %1:] Block %2: Magasinplatsnumret för litet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett för litet magasinplatsnummer har angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61056 [Kanal %1:] Block %2: Magasinplatsnumret för stort: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ett för stort magasinplatsnummer har angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61057 [Kanal %1:] Block %2: Magasinplatsnumret är inget heltal: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Magasinplatsnumret måste vara ett heltal.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61058 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Funktion %4 inte frigiven

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - CYCLE952: Funktionen Balance Cutting måste friges med MD52218 \$MCS_FUNCTION_MASK_TURN, bit6.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61059 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Förval av verktyg har misslyckats

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: --

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61060 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Funktionen kräver verktygsförvaltning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	--
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61061 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Skaleringen i planet och djupet olika.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61062 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Position axel %4 felaktigt programmerad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	kontrollera axelns senast programmerade position
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61063 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Verktyget på magasinplats %4 är inget multitool

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En magasinplats och en multitoolplats har programmerats. På magasinplatsen finns dock inget multitool.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera endast magasinplatsen (utan multitoolplats).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61064	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Ogiltig multitoolplats: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En multitoolplats har programmerats, på vilken det inte finns något multitool.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera en giltig multitoolplats.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61065	[Kanal %1:] Block %2: En i jobblistan angiven kanal existerar inte : %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I jobblistan har en kanal angivits, vilken inte existerar.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera jobblistan
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61066	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Cykel %4 kräver G-kod G70 eller G71
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Cykeln kräver G-kod G70 eller G71.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera G70 eller G71
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61067	[Kanal %1:] Block %2: Verktygsspindeln är i spindel drift: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För aktivering av svarv-transformationen måste verktygsspindeln vara i axeldrift. Den är dock i spindel drift.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Före anrop av svarv-transformationen ställ verktygsspindeln i axeldrift (med SPOS eller M70).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61068	[Kanal %1:] Block %2: Cykeln kräver G-kod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid anrop av cykeln är en felaktig G-kod aktiv.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Aktivera angiven G-kod före anrop av cykeln. I förekommande fall finns flera G-koder att välja mellan. Exempel: Cykeln kräver G-kod: G70/G71
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61069	[Kanal %1:] Block %2: Axeln inte referenssökt %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I cykeln behövs en referenssökt axel, men det hittas en inte referenssökt axel. Om möjligt anges axelbeteckningen i alarmtexten.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Referenssök axeln före anrop av cykeln
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61070	[Kanal %1:] Block %2: Felaktig verktygstyp för valet "Skaft"
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För valet "Skaft" måste verktyget ha en spetsvinkel.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd valet "Spets"
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61098	[Kanal %1:] Block %2: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Detta alarm används för olika ändamål. Vänligen beakta alarmtexten.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Avhängigt av alarmtexten
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61099 [Kanal %1:] Block %2: Internt cykelfel (%4)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61101 %[Kanal %1:] Block %2: %]Referenspunkt felaktigt definierad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Antingen måste vid inkrementell angivelse värdena för djupet för referenspunkten (referensplanet) och återgångsplanet väljas olika eller så måste ett absolutvärde anges för djupet. Vid en bearbetning i området "Manuell maskin" kontrollera följande driftdata och anpassa att motsvara bearbetningen: SD 55260 \$SCS_MAJOG_SAFETY_CLEARANCE (värde större än noll) SD 55261 \$SCS_MAJOG_RELEASE_PLANE
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61102 %[Kanal %1:] Block %2: %]Ingen spindelriktning programmerad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Parameter SDIR (resp. SDR i CYCLE840) måste programmeras.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61103	[Kanal %1:] Block %2: Antalet hål är noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	- Kontrollera parameter NUM
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61104	[Kanal %1:] Block %2: Konturavvikelse i spår
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Felaktig parametring av fräsbild i parametrar som bestämmer positionen på spåren/långhålen på cirkeln, och dess form.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61105	[Kanal %1:] Block %2: För stor fräsradi
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Diametern på använt fräsverktyg är för stor för färdig figur.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj antingen ett verktyg med mindre radi eller så måste konturen ändras.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61106	[Kanal %1:] Block %2: Antal resp. avstånd cirkelement
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Felaktig parametring av NUM eller INDA. Ordningen på cirkelementen inom en hel cirkel är inte möjlig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera parametringen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61107	[Kanal %1:] Block %2: Första borrhjulet felaktigt definierat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra borrdjup.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61108	[Kanal %1:] Block %2: Inget tillåtet värde för parameter radie eller inmatningsdjup
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Parametrarna för radie (_RAD1) och inmatningsdjup (_DP1) för bestämning av Helix-banan för djupinställningen har angivits felaktigt.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ändra parameter.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61109	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Parametern för fräsriktningen felaktigt definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Parametervärdet för fräsriktning (_CDIR) har angivits felaktigt.
Åtgärd:	- Ändra fräsriktning. - Vid en fickbearbetning (CYCLE63) måste den valda fräsriktningen stämma överens med centreingens/förborrnings fräsriktning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61110	[Kanal %1:] Block %2: Finskärmåttet i botten är större än djupansättningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Finskärmåttet i botten är större än maximal djupansättning.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Minska finskärmåttet eller öka djupansättningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61111	[Kanal %1:] Block %2: Ansättningsbredden är större än verktygsdiametern
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad ansättningsbredd är större än diametern på aktivt verktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Ansättningsbredden måste minskas.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61112 **[Kanal %1:] Block %2: Negativ verktygsradie**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Radien på aktivt verktyg är negativ, det är inte tillåtet.
Åtgärd: Ändra verktygsradie
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61113 **[Kanal %1:] Block %2: Parametern för hörnradien för stor**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Parametern för hörnradien (_CRAD) har angivits för stor.
Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Åtgärd: Minska hörnradien
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61114 **[Kanal %1:] Block %2: Bearbetningsriktning G41/G42 felaktigt definierad**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Bearbetningsriktningen för fräsradiekorrekör G41/G42 är felaktig.
Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Åtgärd: Ändra bearbetningsriktningen.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61115 **[Kanal %1:] Block %2: Fram- eller frånkörningsmode (linjär/cirkulär/plan/rymd) felaktigt definierad**
Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Fram- eller frånkörningsmoden till konturen har definierats felaktigt.
Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.
Åtgärd: Kontrollera parameter _AS1 resp. _AS2.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61116 [Kanal %1:] Block %2: Fram- eller frånkörningssträcka = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Fram- eller frånkörningssträckan har angivits med 0.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera parameter _LP1 resp. _LP2.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61117 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Aktiv verktygsradie är mindre än eller lika med noll

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Radien på det aktiva verktyget är negativ eller noll.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra radie.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61118 [Kanal %1:] Block %2: Längd eller bredd = 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Längden eller bredden på fräsytan är inte tillåten.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera parameter _LENG och _WID.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61119 [Kanal %1:] Block %2: Medel- eller kärndiameter felaktigt programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Märk- eller kärndiameter är felaktigt programmerad.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera gänggeometrin.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61120	[Kanal %1:] Block %2: Typ av gångar inre / yttre är inte definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Gångans typ (inner / yttre) har inte definierats.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Gängtyp invändig, utvändig måste anges.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61121	[Kanal %1:] Block %2: Antal tänder per skär saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Inget värde har angivits för antal tänder per skär.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange antal tänder per skär för aktivt verktyg i verktygslistan.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61122	[Kanal %1:] Block %2: Säkerhetsavståndet felaktigt definierat i planet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Säkerhetsavståndet är noll eller negativt. Detta är inte tillåtet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Definiera säkerhetsavståndet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61123	[Kanal %1:] Block %2: CYCLE72 kan inte simuleras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61124	[Kanal %1:] Block %2: Ansättningsbredden är inte programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid aktiv simulering utan verktyg måste alltid ett värde för ansättningsbredden _MIDA programmeras.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61125	[Kanal %1:] Block %2: Parameter teknologival felaktigt definierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera parameter teknologival (_TECHNO).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61126	[Kanal %1:] Block %2: För kort gänglängd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera lägre spindelvarvtal eller lägg referenspunkten (referensplanet) högre.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61127	[Kanal %1:] Block %2: Utväxlingsförhållande hos gängaxeln felaktigt definierat (Maskindata)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera maskindata 31050 och 31060 för det motsvarande växelsteget för borraaxeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61128	[Kanal %1:] Block %2: Inmatningsvinkel = 0 vid inmatning med pendling eller helix
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera parameter _STA2.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61129	[Kanal %1:] Block %2: Lodrät körning till och från konturen vid konturfräsning endast tillåtet med G40
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61130	[Kanal %1:] Block %2: Positionering av parallella axlar kan inte kompenseras. Ingen verktygsreferens har deklarerats
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61131	[Kanal %1:] Block %2: Parameter _GEO fel, _GEO=%4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61132	[Kanal %1:] Block %2: Parameter för parallella axeln felaktig, kontrollera värdet för parameter ABS/INK hos den parallella axeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61133	[Kanal %1:] Block %2: Parameter för 3:e parallella axeln felaktig, kontrollera axelnamnet eller GUD_SCW_N[]
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61134	[Kanal %1:] Block %2: Parameter för rundaxel felaktig, kontrollera värdet för parameter ABS/INK hos rundaxeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61135	[Kanal %1:] Block %2: Parameter för ordningsföljd för körning till målpositionen är felaktig: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61136 [Kanal %1:] Block %2: ingen 3:e geometriaxel i GUD _SCW_N] deklarerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61137 [Kanal %1:] Block %2: Vridning och cykel för parallella axlar stänger av sig på grund av verktygsreferens \$P_WPFRAME

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61138 [Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 felaktigt definierad vid verktygsövervakning i cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61139 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid funktionen verktygsövervakning i cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61140	[Kanal %1:] Block %2: Huvudspindeln är inte korrekt inställd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera idrifttagningen av huvudspindeln. Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61141	[Kanal %1:] Block %2: Huvudspindelns C-axel är inte korrekt inställd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera idrifttagningen av huvudspindelns C-axel. Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61142	[Kanal %1:] Block %2: Subspindeln är inte korrekt inställd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera idrifttagningen av subspindeln. Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61143	[Kanal %1:] Block %2: Subspindelns C-axel är inte korrekt inställd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera idrifttagningen av subspindelns C-axel. Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61144 [Kanal %1:] Block %2: Verktygsspindeln är inte korrekt inställd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera idrifttagningen av verktygsspindeln.
Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61145 [Kanal %1:] Block %2: Subspindelns linjäraxel är inte korrekt inställd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera idrifttagningen av subspindelns linjäraxel.
Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61146 [Kanal %1:] Block %2: B-axeln är inte korrekt inställd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera idrifttagningen av B-axeln.
Kontrollera maskindata 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED och 20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61147 [Kanal %1:] Block %2: Transformation inte aktiv: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:	Den angivna transformationen är inte aktiv. Du måste aktivera transformationsdatablocket, innan du kan använda det.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61148 %[[Kanal %1:] Block %2: Vridning av plan med aktivt svarverktyg inte möjligt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Planets invridning är inte möjlig med ett aktivt svarverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in till ett fräsverktyg, innan invridning av planet. Alarmet kan maskas bort med SD 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61149 [Kanal %1:] Block %2: Igångsättning fräsverktyg med aktivt svarverktyg inte möjligt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Igångsättning av fräsverktyg är inte möjligt med ett aktivt svarverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in ett fräsverktyg, innan du anropar igångsättningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61150 [Kanal %1:] Block %2: Ingen uppriktning verktyg möjlig - Felkod: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Felkod: A: Endast vridningsplan ny tillåtet, se parameter _ST B: Vinkelarea >= 360 -> Vinkelområde hos B-axeln >= 360 grader C: Rundaxelvektor V1 skild från 0 1 0 -> Rundaxelvektor V1 måste vrida runt Y se idrifttagning vridning CYCLE800 D: Rundaxelvektor V2 -> Rundaxelvektor V2 måste vrida runt X (1 0 0) eller runt Z (0 0 1) se idrifttagning vridning CYCLE800 E: WCS ROT Y >90 -> aktiv rotation hos WCS runt Y är > 90 grader. -90 till +90 är tillåtet. F: När ingen geometriaxel Y finns -> sätt SD55221 bit 5=1 G: Grundställning definierar (\$TC_CARR37] HUNDRATUSEndels-positionen -Z eller -X) -> sätt SD 55221 bit 5=1 se idrifttagning vridning CYCLE800 H: Kalibrering verktyg aktivt plan inte G18 I: 1:a teknologi svarvning (MD52200=1) och ingen Y-axel finns -> spegling inte tillåten J: Teknologi slipning (MD52200..) -> Sätt SD55221 bit 5=1 K: Teknologi slipning (MD52200..) -> Sätt MD20186 = 1

61151	[Kanal %1:] Block %2: Ingen ansättning verktyg möjlig - Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Felorsaker: 1. Felkod = A -> Endast vridningsplan additivt tillåtna, se parameter _ST
61152	[Kanal %1:] Block %2: B-axelkinematik (svarvteknologi) inte eller felaktigt inriktad i IDS vridning - Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Felorsaker: 1. Felkod = A123 -> B-axel under ShopTurn ingen automatisk rundaxel (123 motsvarar parameter _TCBA) 2. Felkod = B123 -> B-axel i IDS vridning (kinematik) inte aktiv (123 motsvarar \$TC_CARR37[n], n ... nummer på vridningsdatablocket)
61153	[Kanal %1:] Block %2: Ingen vridningsmode 'Rundaxel direkt' möjlig - Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Felkod: A: Inget verktyg resp. inget skär (D1...) aktivt B: Vridning "nej" och vridning "direkt", vridningsplan "additiv" inte tillåtet C: Inmatat värde för rundaxel 1 inte inom Hirth-tandningens raster D: Inmatat värde för rundaxel 2 inte inom Hirth-tandningens raster E: Vridning "direkt" programmerat i automatik, men vridning inte uppsatt i IDS (\$TC_CARR37 ENTALS-positionen <= 2) F: ROT ? G5.. Vridning i inställbar NPF (G54..) aktiv, inte tillåtet ROT ? SETFRAME Vridning i basreferens aktiv, inte tillåtet ROT ? CHBFRAME Vridning i bas aktiv, inte tillåtet G: WPFRAME ? Vridningsmode additiv och translationer i operatreferens (WPFRAME) inte tillåtet H: X0,Y0,Z0 skilda från 0 vridningsmode additiv och translation före vridningen inte tillåten se parameter S_ST 1:a decimalpositionen I: Svarv och grundställning -X eller -Z inte möjligt i G18 J: Svarv och grundställning -X eller -Z och subspindel speglad runt Z K: Svarv grundställning -Z och G19 L: Svarv grundställning -X och G17 och ingen geometriaxel Y finns Grundställning se idrifttagning vridning CYCLE800
61154	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Slutdjupet felaktigt programmerat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Inmatning av slutdjupet endast möjligt absolut eller inkrementellt
61155	[Kanal %1:] Block %2: Enhet för planansättning felaktigt programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Enhet för planansättning endast möjlig i mm eller % av verktygsdiametern

61156	[Kanal %1:] Block %2: Djupberäkningen felaktigt programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Djupberäkning endast möjlig med SDIS eller utan SDIS
61157	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Referenspunkten felaktigt programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	- Kontrollera referenspunkten i masken, inmatning endast möjlig -X, mitten eller +X - Vid kalibreringen av längden för ansättningsaxeln i JOG, kan två orsaker leda till detta alarm: 1. Värdet för referensbiten har programmerats felaktigt i parametermasken. 2. Operatörsprobens längd i ansättningsaxeln är felaktigt angiven i verktygsdatana.
61158	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningsplanet felaktigt programmerat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera bearbetningsplanet (G17, G18 eller G19) i samband med parametern _DMODE
61159	[Kanal %1:] Block %2: Bearbetningsplan vid cykelupprop är skilt det i positionsmönstret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Anpassa bearbetningsplanet vid cykelupprop med bearbetningsplanet i positionsmönstret.
61160	[Kanal %1:] Block %2: Det blir restmaterial kvar, minska planansättningen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Minska planansättningen eller spårbredden eller använd fräs med större diameter
61161	[Kanal %1:] Block %2: Diametern för centrering eller verktygsparameter (diameter, spetsvinkel) är felaktig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	- Diametern för centrering med spetsvinkel hos det aktiva verktyget inte möjligt - Inmatad operatördiameter, verktygsdiameter eller spetsvinkel för verktyget felaktigt - Diameter för verktyget måste endast matas in, när man skall centrera på operatördiameter.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61162	[Kanal %1:] Block %2: Verktygsparametern diameter eller spetsvinkel felaktig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	

Åtgärd: - Verktygsparametern diameter eller spetsvinkel måste vara större än noll
- Spetsvinkeln måste vara mindre än 180°

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61163 [Kanal %1:] Block %2: För stor ansättningsbredd i planet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: --

61164 [Kanal %1:] Block %2: Transformationen har felaktig typ: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Transformationen har felaktig typ. Korrigera inställningen av transformationen.

61165 [Kanal %1:] Block %2: Transformation felaktigt inställd: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Transformationen är felaktigt inställd. Korrigera inställningen av transformationen.

61166 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera maskindata: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Maskindatat måste kontrolleras. Anpassa inställningen av maskindata.

61167 [Kanal %1:] Block %2: Transformation inte inställd: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Den angivna transformationen är inte inställd. Ställ in transformationen.

61168 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt bearbetningsplan: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Bearbetningsplanet är felaktigt. Programmera rätt bearbetningsplan.

61169 %[Kanal %1:] Block %2: Spindel felaktigt programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: En felaktig spindel har programmerats.

Åtgärd: Ändra spindelvalet.

61170	[Kanal %1:] Block %2: Felaktigt blockplan (%4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett ogiltigt blockplan har använts.
Åtgärd:	Använd ett giltigt blockplan. Blockplanen får endast användas i stigande ordningsföljd.
61171	[Kanal %1:] Block %2: Blockplan använt två gånger (%4)
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Samma blockplan har används två gånger.
Åtgärd:	Foga samman blockplanen endast i stigande ordningsföljd.
61172	[Kanal %1:] Block %2: Spindelblock får inte sammanfogas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Du har använt spindlar i flera sammanfogade block.
Åtgärd:	Använd vid sammanfogade block endast en spindel i ett blockplan.
61173	[Kanal %1:] Block %2: Inkörning-tilläggkod endast möjligt med spindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Inkörning-tilläggs-koden kan endast användas i ett block med spindel.
Åtgärd:	Använd ett block med spindel.
61174	[Kanal %1:] Block %2: Uppriktning av fräsverktyg med aktivt svarverktyg inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Uppriktningen av fräsverktygen är inte möjligt med ett aktivt svarverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in ett fräsverktyg, innan du anropar uppriktningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61175	[Kanal %1:] Block %2: Öppningsvinkeln programmerad för liten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I gravercykeln är textens öppningsvinkel (_DF) för liten. D.v.s. gravertexten passar inte i den angivna vinkeln.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange större öppningsvinkel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61176 [Kanal %1:] Block %2: Textlängden är programmerad för kort

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I gravercykeln är textlängden (_DF) för liten. D.v.s. gravtexten är längre än den angivna textlängden.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange längre textlängd.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61177 [Kanal %1:] Block %2: Polär textlängd större än 360 grader

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I graveringscykeln får den polära textlängden inte vara större än 360 grader.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange kortare textlängd.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61178 [Kanal %1:] Block %2: Codepage saknas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Angiven codepage understöds inte av cykeln
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd codepage 1252.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61179 [Kanal %1:] Block %2: Tecken existerar inte, nr.: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %4 = Teckennummer
Förklaring:	Det i gravyrtexten angivna tecknet kan inte fräsas
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange annat tecken.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61180	[Kanal %1:] Block %2: Vridningsdatablocket har inget namn tilldelat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Trots att det finns flera vridningsdatablock finns det inga entydiga namn.
Åtgärd:	Ange entydiga namn på vridningsdatablock (\$TC_CARR34[n]), när maskindata 18088 \$MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER är > 1
61181	[Kanal %1:] Block %2: NCK-mjukvaruversionen är otillräcklig för funktionen vridning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Med aktuell NCK-mjukvaruversion är vridning inte möjligt.
Åtgärd:	Uppgradera NCK-mjukvaruversionen yll minst NCK 75.00.
61182	[Kanal %1:] Block %2: Okänt namn på vriddatablocket: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det angivna namnet på vridningsdatablocket är okänt.
Åtgärd:	Kontrollera namnet på vriddatablocket \$TC_CARR34[n].
61183	[Kanal %1:] Block %2: Vridning CYCLE800: Parameter frikörningsmode utanför värdeområdet: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Värdet för parametern för frikörningsmoden (_FR) ligger utanför det giltiga området.
Åtgärd:	Vridning CYCLE800: Kontrollera överföringsparameter _FR . Värdeområde 0 till 8
61184	[Kanal %1:] Block %2: Med aktuella vinkelvärden är ingen lösning möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den med inmatningsvinkeln definierade ytan kan inte bearbetas med maskinen.
Åtgärd:	- Kontrollera inmatad vinkel för vridning av bearbetningsplanet: %4 - Parameter _MODE felaktig kodning, t.ex. vridning axelvis YXY
61185	[Kanal %1:] Block %2: Rundaxelns vinkelområde i vridningsdatablocket ogiltigt: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Rundaxelns vinkelområde är ogiltigt. Kontrollera idrifttagningen vridningen CYCLE800. Parameter \$TC_CARR30[n] till \$TC_CARR33[n] n vridningsdatablocks nummer Exempel: Rundaxel 1 modulo 360 grader -> \$TC_CARR30[n] = 0 \$TC_CARR32[n] = 360
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera idriftsättning vridcykel CYCLE800.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61186	[Kanal %1:] Block %2: Rundaxelvektorer ogiltiga --> kontrollera idrifttagning av vridningen CYCLE800
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen eller felaktigt inmatad vektor för rundaxel V1 eller V2.
Åtgärd:	Kontrollera idrifttagningen av vridningen CYCLE800. Rundaxelvektor V1xyz: Kontrollera \$TC_CARR7[n], \$TC_CARR8[n], \$TC_CARR9[n] Rundaxelvektor V2xyz: Kontrollera \$TC_CARR10[n], \$TC_CARR11[n], \$TC_CARR12[n] när 2:a rundaxeln inte finns (\$TC_CARR35[n]=""), kan V2xyz vara =0 n vridningsdatablockets nummer
61187	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera idrifttagningen av vridcykel CYCLE800 - Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Felkod: se aktuell hänvisning till mjukvaruversion cykler siemensd.txt
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61188	[Kanal %1:] Block %2: Inget axelnamn tilldelat för rundaxel 1 -> Kontrollera idrifttagningen av vridningen CYCLE800
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För rundaxel 1 har inget axelnamn angivits.
Åtgärd:	Kontrollera idrifttagningen av vridningen CYCLE800. Axelnamn rundaxel 1 se parameter \$TC_CARR35[n] n vridningsdatablockets nummer
61189	[Kanal %1:] Block %2: Vridning direkt: Ogiltiga rundaxelpositioner: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vridning direkt: Kontrollera rundaxelns inmatningsvärden.
Åtgärd:	Vridningsmode direkt: Kontrollera rundaxlarnas inmatningsvärden eller kontrollera idrifttagningen av vridningen CYCLE800. Kontrollera rundaxelns vinkelområde i vridningsdatablock n: Rundaxel 1: \$TC_CARR30[n], \$TC_CARR32[n] Rundaxel 2: \$TC_CARR31[n], \$TC_CARR33[n] När värden är inmatade i nollpunktsförflyttningen (NPF) och maskinndata MD21186=0: Värdet i rundaxelns NPF motsvarar inte vinkelområdet för rundaxel 1 eller 2 Värdet i rundaxelns NPF plus inmatningsvärdet motsvarar inte vinkelområdet för rundaxel 1 eller 2 Upplysning: Vid moduloaxlar beräknas vid vridning direkt inmatningsvärdet i moduloområdet Exempel: Vinkelområde för rundaxel modulo 0 till 360 inmatningsvärde=-21 rundaxeln kör till 339 grader
61190	[Kanal %1:] Block %2: Ingen återgång före vridningen möjlig -- > Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Åtgärd:	När toolcarrier aktiv, kontrollera idrifttagning av vridning CYCLE800. Parameter \$TC_CARR37[n] 7:e och 8: decimalplatsen n vridningsdatablocks nummer När kalibrering av svarverktyg på fräs-svarvmaskin (transformation på bas kinematisk kedja) aktiv, kontrollera parameter \$NT_IDENT[n,0] 7:e och 8:e decimalpositionen (n=transformationens namn) Felkod: A: Frikörning Z inte uppsatt B: Frikörning Z XY inte uppsatt C: Frikörning i verktygsriktning maximal inte uppsatt D: Frikörning i verktygsriktning inkrementell inte uppsatt E: Frikörning i verktygsriktning: NC-funktion CALCPOSI anger fel Vid funktion CALCPOSI måste axlarna vara refererade. Kontrollera maskindata MD20700. F: Frikörning i verktygsriktning: Det finns ingen verktygsaxel Saknad geometriaxel (verktygsaxel) Z vid G17, Y vid G18 eller X vid G19 G: Frikörning i verktygsriktning maximal: Negativ frikörningssträcka H: Frikörning i verktygsriktning inkrementell: Negativ frikörningssträcka inte tillåten I: Frikörning idrifttagning vridning CYCLE800 inte uppsatt J: Frikörning i verktygsriktning inte tillåtet, eftersom aktuell WCS speglad Toolcarrier aktiv K: Frikörning och vridning plan och transformation på bas kinematisk kedja aktiv Frikörning med transformation endast vid kalibrering svarverktyg aktiv L: Frikörning i verktygsriktning och kalibrering verktyg endast tillåtet med SD42954 \$SC_TOOL_ORI_CONST_M=0 Transformation på bas kinematisk kedja aktiv M: Frikörning i verktygsriktning och kalibrering verktyg endast tillåtet med SD42956 \$SC_TOOL_ORI_CONST_T=0 Transformation på bas kinematisk kedja aktiv N: Frikörning i verktygsriktning och vridning plan på subspindel inte möjligt Svarv med aktiv toolcarrier och grundställning -X (se idrifttagning vridning) O: Frikörning i verktygsriktning kalibrering verktyg på subspindel inte möjligt P: Frikörning i verktygsriktning i G18 på subspindel inte möjligt Q: Frikörning i verktygsriktning inte tillåtet, eftersom aktuell WCS speglad Kalibrering svarverktyg på fräs-svarvmaskin (transformation på bas kinematisk kedja) aktiv R: Frikörning i verktygsriktning vid kalibrering verktyg inte möjlig Kalibrering svarverktyg på fräs-svarvmaskin (transformation på bas kinematisk kedja) aktiv
----------------	--

61191 [Kanal %1:] Block %2: Fleraxlig transformation ej uppsatt. Felkod: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Felkod: Den fleraxliga transformationens nummer eller parameternamn
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61192 [Kanal %1:] Block %2: Ytteligare fleraxliga transformationer ej uppsatta. Felkod: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Felkod: Den fleraxliga transformationens nummer eller parameternamn
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61193	[Kanal %1:] Block %2: Option Kompressor ej aktiverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61194	[Kanal %1:] Block %2: Option splineinterpolering ej aktiverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61195	[Kanal %1:] Block %2: Uppriktning av svarvverktyg endast möjligt med aktivt svarvverktyg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Uppriktningen av svarvverktygen är endast möjligt med ett aktivt svarvverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in ett svarvverktyg, innan du anropar uppriktningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61196	[Kanal %1:] Block %2: Ingen vridning i JOG --> Fleraxliga transformationer och TCARR aktiverade samtidigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Fleraxliga transformationer (TRAORI) och Toolcarrier (TCARR) aktiverade samtidigt.

Åtgärd: Välj bort fleraxlig transformation med TRAFOOF
eller välj bort Toolcarrier (TCARR) med CYCLE800()

61197 [Kanal %1:] Block %2: Vridning av plan inte tillåtet --> Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Felkod:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61198 [Kanal %1:] Block %2: Vridning med kinematiska kedjor --> Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61199 [Kanal %1:] Block %2: Vridning av verktyg inte tillåtet -> Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Felet meddelas även, när inget vridningsdatablock är aktivt och endast orientering av verktyg programmerats.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Före orienteringen måste först ett CYCLE800-upprop med ett giltigt vridningsdatablock ske.
Felkod:

A: Orientering av verktyg och växling av vridningsdatablock är inte tillåtet

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61200 [Kanal %1:] Block %2: För många element i bearbetningsblocket

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Bearbetningsblocket innehåller för många element.

Åtgärd: Kontrollera bearbetningsblocker, i förekommande fall radera element.

61201 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig ordningsföljd i bearbetningsblocket

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Elementens ordningsföljd i bearbetningsblocket är ogiltig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Sortera ordningsföljden i bearbetningsblocket.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61202	[Kanal %1:] Block %2: Ingen teknologicykel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen teknologicykel har programmerats i bearbetningsblocket.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera teknologiblock.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61203	[Kanal %1:] Block %2: Ingen positionscykel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen positionscykel har programmerats i bearbetningsblocket.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera positionsblock.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61204	[Kanal %1:] Block %2: Okänd teknologicykel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Angiven teknologicykel i bearbetningsblocket är okänd.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Radera teknologiblocket och programmera om det.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61205	[Kanal %1:] Block %2: Okänd positionscykel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Angiven positionscykel i bearbetningsblocket är okänd.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Radera positioneringsblocket och programmera om det.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61206 [Kanal %1:] Block %2: Synkronisering endast möjligt med användning av en jobblista

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Synkronisering med ett subspindelsteg i en annan kanal är endast möjligt om en jobblista används.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Lägg upp en jobblista och foga in programmen för de enskilda kanalerna.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61207 [Kanal %1:] Block %2: Inget subspindelsteg för att synkronisera funnet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det gick inte i någon kanal att hitta ett subspindelsteg, med vilket denna kanal kunde synkronisera sig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera programmet. Radera steg för att synkronisera om dessa inte behövs.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61208 [Kanal %1:] Block %2: Sätt parameter för huvudspindelchuck i spindelchuckdatana

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Parametern för huvudspindelchucken i spindelchuckdatana är inte satt.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange parametrarna ZCn, ZSn och ZEn i masken "Parameter" > "Driftdata" > "Spindelchuckdata"
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61209 [Kanal %1:] Block %2: Subspindelsteg programmerat i flera kanaler

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Subspindelsteget får bara programmeras i en kanal.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: I den andra kanalen måste steget "Subspindel: Synkronisera" användas.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61210 [Kanal %1:] Block %2: Blocksökningselement hittas inte

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det vid blocksökning angivna elementet existerar inte.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Upprepa blocksökning.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61211 [Kanal %1:] Block %2: Absolutreferens saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: En inkremental inmatning har gjorts, vars absolutreferens inte är känd.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera en absolut position innan användning av inkrementala uppgifter.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61212 %[Kanal %1:] Block %2: %]Felaktig verktygstyp

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktuget passar inte för bearbetningen.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Välj ny verktygstyp.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61213 [Kanal %1:] Block %2: För liten cirkelradie

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den programmerade cirkelradien är för liten.

Åtgärd: Korrigera cirkelradie, mittpunkt eller slutpunkt.

61214	[Kanal %1:] Block %2: Ingen stigning programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen gäng-/helixstigning har angivits.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera stigning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61215	[Kanal %1:] Block %2: Råmått felaktigt programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Kontrollera måttet på rååmnestappen. Rååmnestappen måste vara större än den färdiga tappen.
Åtgärd:	Kontrollera parameter _AP1 och _AP2
61216	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Matning/tand endast möjligt med fräsverktyg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Matning per tand är endast möjligt med fräsverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd en annan typ av matning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61217	[Kanal %1:] Block %2: Skärhastigheten programmerad vid verktygsradie 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För att kunna arbeta med skärhastighet måste verktygets radie anges.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange ett värde för skärhastigheten.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61218	[Kanal %1:] Block %2: Matning/tand programmerat, fast antal tänder = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid matning per tand måste antalet tänder anges.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Ange fräsverktygets antal tänder i meny "Verktygslista".
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61219 [Kanal %1:] Block %2: För stor verktygsradie

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Verktygsradien är för stor för bearbetningen.
Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Välj lämpligt verktyg.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61220 [Kanal %1:] Block %2: För liten verktygsradie

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Verktygsradien är för liten för bearbetningen.
Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Välj lämpligt verktyg.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61221 [Kanal %1:] Block %2: Inget verktyg aktivt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Inget verktyg är aktivt.
Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Välj lämpligt verktyg.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61222 [Kanal %1:] Block %2: Planansättningen större verktygets diameter

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
Förklaring: Planansättningen får inte vara större än verktygets diameter.
Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.
Åtgärd: Minska planansättningen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61223 [Kanal %1:] Block %2: Framkörningssträckan för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Framkörningssträckan får inte vara kortare än noll.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange större värde för framkörningssträckan.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61224 [Kanal %1:] Block %2: Frånkörningssträckan för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Frånkörningssträckan får inte vara kortare än noll.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange ett större värde för frånkörningssträckan.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61225 [Kanal %1:] Block %2: Okänt vriddatablock

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Man har försökt komma åt ett ej definierat vriddatablock.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Använd annat vriddatablock eller definiera ett nytt vriddatablock.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61226 [Kanal %1:] Block %2: Vridhuvudet kan inte växlas ut

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Parametern "Byte av datablock för vridning" står på "nej". Ett försök att byta det vridbara huvudet har trots det gjorts.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Sätt parametern "Byte av vriddatablock" till "automatisk" eller "manuell" i idrifttagningsskärmen "Rundaxel".

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61227	[Kanal %1:] Satz %2: Målpositionen inte nåbar: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Målpositionen för framkörningen ligger utanför mjukvaruändläget. Denna situation kan uppstå vid vridningar eller koordinatvridningar.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Om möjligt, lägg återgångsplanet djupare, välj alternativ lösning för vridningen (riktning +/-) eller spänn upp operatet annorlunda.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61228	[Kanal %1:] Block %2: Återgångsplanet vid vridning med vridhuvud har inte uppnåtts på grund av mjukvarugränslägen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Återgångsplanet inte uppnått!
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera återgångsplanet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61229	[Kanal %1:] Block %2: Det yttre återgångsplanet måste var större än det inre återgångsplanet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det yttre återgångsplanet måste var större än det inre återgångsplanet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera återgångsplanet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61230	[Kanal %1:] Block %2: För liten diameter på mätproben för verktygsmätning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Verktygsmätproben är inte korrekt kalibrerad.
Åtgärd:	840D sl - t.o.m SW 1.x: I datablock GUD7 kontrollera följande variabler: E_MESS_MT_DR[n] eller E_MESS_MT_DL[n] för mätprobe n+1 840D sl/828D - fr.o.m. 2.5: Kontrollera följande maskin- eller driftdata: 51780 \$MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231	[Kanal %1:] Block %2: ShopMill-program %4 kan inte köras eftersom det inte är testat av ShopMill
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %4 = Programnamn
Förklaring:	Innan ett ShopMill-program kan utföras måste det testas från ShopMill.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmet måste först simuleras i ShopMill eller laddas i driftart "Maskin Auto" hos ShopMill.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61232	[Kanal %1:] Block %2: Inväxling av magasinverktyg är inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I ett vridbart huvud, där verktyg bara kan växlas in manuellt, får bara handverktyg växlas in.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in handverktyg i vridhuvudet eller sätt parametern "verktygsväxling" till "automatisk" i idrifttagningsskärmen "Rundaxel".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61233	[Kanal %1:] Block %2: Gängkona feldefinierad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Gänglutningsvinkeln som har angivits är för stor eller för liten.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera gänggeometrin.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61234	[Kanal %1:] Block %2: Subprogram %4 för ShopMill kan inte köras eftersom det inte är testat av ShopMill
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %4 = Subprogramnamn
Förklaring:	Innan ett ShopMill-subprogram kan användas måste det testas från ShopMill.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Underprogrammet måste först simuleras i ShopMill eller laddas i driftart "Maskin Auto" hos ShopMill.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61235	[Kanal %1:] Block %2: Program %4 för ShopTurn kan inte köras eftersom det inte är testat av ShopTurn.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %4 = Programnamn
Förklaring:	Innan ett ShopTurn-program kan användas måste det testas av ShopTurn.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Simulera förs programmet i ShopTurn eller överta det från ShopTurn i driftarten "Machine Auto".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61236	[Kanal %1:] Block %2: Subprogram %4 för ShopTurn kan inte köras eftersom det inte är testat av ShopTurn.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label %4 = Subprogramnamn
Förklaring:	Innan ett ShopTurn-subprogram kan användas måste det testas av ShopTurn.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Simulera först subprogrammet i ShopTurn eller överta det från ShopTurn i driftarten "Machine Auto".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61237	[Kanal %1:] Block %2: Okänd återgångsriktning. Kör tillbaka verktyget manuellt!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Verktyget befinner sig i återgångsområdet och det är okänt i vilken riktning det får köras ut.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kör ut verktyget manuellt till det i programhuvudet definierade återgångsområdet och starta om programmet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61238	[Kanal %1:] Block %2: Okänd bearbetningsriktning!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Riktningen för nästa bearbetning är inte känd.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Var god kontakta Siemens

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61239 [Kanal %1:] Block %2: Verktygsväxlingspunkten ligger i återgångsområdet!

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktygsväxlingspositionen måste ligga tillräckligt långt från återgångsområdet, så att inget verktyg sticker in i återgångsområdet vid vridning av revolvern.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange en annan verktygsväxlingspunkt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61240 %[Kanal %1:] Block %2: %]Felaktig matningstyp

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Matningstypen är inte möjlig för denna bearbetningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera matningstypen.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61241 [Kanal %1:] Block %2: Återgångsplanet är inte definierat för denna bearbetningsriktning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Inget återgångsplan har definierats för bearbetningsriktningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Definiera saknat återgångsplan.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61242 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig bearbetningsriktning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Bearbetningsriktningen har angivits felaktigt.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera programmerad bearbetningsriktning.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61243	[Kanal %1:] Block %2: Korrigera verktygsväxlingspunkten, verktygsspetsen i återgångsområdet!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Verktygsväxlingspositionen måste ligga tillräckligt långt från återgångsområdet, så att inget verktyg sticker in i återgångsområdet vid vridning av revolvren.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange en annan verktygsväxlingspunkt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61244	[Kanal %1:] Block %2: Ändring av gängstigning leder till odefinierad gänga
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	På grund av den inmatade ändringen av gängstigningen uppstår en vändning av gängriktningen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera gängstigningsändringen och gänggeometrin.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61245	[Kanal %1:] Block %2: Bearbetningsplanet stämmer inte med det modala bearbetningsplanet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Bearbetningsplanet stämmer inte överens med det modala bearbetningsplanet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera bearbetningsplanet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61246	[Kanal %1:] Block %2: För litet säkerhetsavstånd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Säkerhetsavståndet är för litet för bearbetningen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Öka säkerhetsavståndet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61247 [Kanal %1:] Block %2: För liten radie på råämne

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Radien på råämnet är för liten för bearbetningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Öka råämnets radie

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61248 [Kanal %1:] Block %2: För liten ansättning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ansättningen är för liten för bearbetningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Öka ansättning

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61249 [Kanal %1:] Block %2: För litet antal kanter

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Kantantalet är för litet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Öka antalet kanter

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61250 [Kanal %1:] Block %2: Nyckelvidd/kantlängd för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Nyckelvidden/kantlängden är för liten.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Öka nyckelbredd/kantlängd

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61251 [Kanal %1:] Block %2: Nyckelvidd/kantlängd för stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Nyckelvidden/kantlängden är för stor.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Minska nyckelvidd/kantlängd

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61252 [Kanal %1:] Block %2: Fas/radie för stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Fas/radie är för stor.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Minska fas/radie

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61253 [Kanal %1:] Block %2: Inget finskärsmått programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Inget finskärsmått har angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera finskärsmått

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61254 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid körning mot fast anhåll

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Fel vid körning mot fast anhåll.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange annan position Z1 vid gripning med subspindel.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61255	[Kanal %1:] Block %2: Fel vid avstickning: Verktygsbrott?
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Avstickning kunde inte genomföras fullständigt. Det kan röra sig om ett verktygsbrott.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera verktyget.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61256	[Kanal %1:] Block %2: Spegling ej tillåten vid programstart. Annullera nollpunktsförflyttning!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det är inte tillåtet med spegling vid programstart.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort nollpunktsförflyttning.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61257	[Kanal %1:] Block %2: Idrifttagning av subspindel är ofullständig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Idrifttagningen av subspindeln är ofullständig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	För subspindeln måste följande maskin- och driftdata vara satta: - 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
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61258	[Kanal %1:] Block %2: Fyll i parameter för subspindelchuck i spindelchuckdata
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Parametern för subspindelchucken är inte satt i spindelchuckdata.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange parameter ZCn, ZSn und ZEn i masken "Parameter" > "Driftdata" > "Spindelchuckdata".

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61259 [Kanal %1:] Block %2: Programmet innehåller nya bearbetningssteg från ShopMill %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%4 = ShopMill-version

Förklaring: Programmet har skapats med en nyare version av ShopMill än den aktuella.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Radera bearbetningssteg och programmera ev. bearbetningen på annat sätt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61260 [Kanal %1:] Block %2: Programmet innehåller nya bearbetningssteg från ShopTurn %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label
%4 = ShopTurn-version

Förklaring: Programmet har skapats med en nyare version av ShopTurn än den aktuella.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Radera bearbetningssteg och programmera ev. bearbetningen på annat sätt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61261 [Kanal %1:] Block %2: Avlyftningen för stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Avlyftningen vid arborning är större än tillåten.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange mindre avlyftning (\$SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61262 [Kanal %1:] Block %2: Gångstigning ej möjligt med valt verktyg

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Gängtappens stigning stämmer inte överens med den programmerad gångstigningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Använd en gängtapp med den programmerad stigningen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61263 **[Kanal %1:] Block %2: Länkade ShopMill-programblock i subprogram ej tillåtet på positionsmönster**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Om ett underprogram anropas från ett positionsmönster, får underprogrammet själv inte innehålla något positionsmönster.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera bearbetningen på annat sätt

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61264 **[Kanal %1:] Block %2: Länkade ShopTurn-programblock i subprogram ej tillåtet på positionsmönster**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Om ett underprogram anropas från ett positionsmönster, får underprogrammet själv inte innehålla något positionsmönster.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera bearbetningen på annat sätt

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61265 **[Kanal %1:] Block %2: För många begränsningar, använd fyrkantsficka**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid planfräsning kan maximalt 3 sidor begränsas.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Använd fickcykel

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61266 **[Kanal %1:] Block %2: Bearbetningsriktning ej tillåten**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid planfräsning passar inte begränsningar och bearbetningsriktning ihop.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Välj annan bearbetningsriktning.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61267 [Kanal %1:] Block %2: För stor planansättning, resthorn kvarstår

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid planfräsning får planansättningen vara maximalt 85%.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Välj mindre planansättning, annars kommer det att kvarstå horn.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61268 [Kanal %1:] Block %2: Otillåten bearbetningsriktning, resthorn kvarstår

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid planfräsning passar bearbetningsriktningen inte med den valda begränsningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Bearbetningsriktningen måste väljas så att den passar begränsningen.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61269 [Kanal %1:] Block %2: Yttre verktygsdiameter är för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktuget är felaktigt definierat.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera vinkel och diameter på det verktyg som används.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61270 %[Kanal %1:] Block %2: %]För liten fasbredd

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den valda fasbredden är för liten.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Öka fasbredden.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61271 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fasbredden större än verktygsradien

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Fasbredden är större än verktygsradien.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Använd ett större verktyg.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61272 %[[Kanal %1:] Block %2: %]För litet inmatningsdjup

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Inmatningsdjupet för fasning är för litet.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Öka inmatningsdjupet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61273 %[[Kanal %1:] Block %2: %]För stort inmatningsdjup

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Inmatningsdjupet för fasning är för stort.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Minska inmatningsdjupet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61274 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ogiltig verktygsvinkel

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktygsvinkeln är ogiltig.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera verktygsvinkeln.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61275 [Kanal %1:] Block %2: Målpunkt lämnar mjukvarugränsläge!

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Genom en vridning ligger målpunkten utanför mjukvarugränsläget.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Välj ett annat återgångsplan eller kör till en gynnsam mellanpunkt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61276 [Kanal %1:] Block %2: Vid begränsningar krävs den yttre verktygsdiametern

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid begränsningar är den yttre verktygsdiametern nödvändig.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange den yttre verktygsdiametern.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61277 [Kanal %1:] Block %2: Verktygsdiameter större än begränsningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Verktygsdiametern är större än begränsningen.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Använd ett mindre verktyg.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61278 [Kanal %1:] Block %2: Vid verktygsvinkel > 90° måste båda verktygsdiameterarna vara lika

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid verktygsvinkel större än 90° måste båda verktygsdiameterarna vara lika.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera verktygsvinkeln eller verktygsdiametern.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61279	[Kanal %1:] Block %2: Vid verktygsvinkel = 90° måste båda verktygsdiameterarna vara lika
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid verktygsvinkel som är lika med 90° måste båda verktygsdiameterarna vara lika.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Korrigera verktygsvinkeln eller verktygsdiameteren.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61280	[Kanal %1:] Block %2: %4-Spegling saknas i nollpunktsförflyttningen för subspindeln
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Nollpunktsförflyttningen för subspindelbearbetningen har ingen Z-spegling.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid den använda nollpunktsförflyttning välj Z-spegling.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61281	[Kanal %1:] Block %2: Startpunkten för bearbetningen ligger utanför återgångsplanet.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Startpunkten för bearbetningen ligger utanför återgångsplanet. Det blir resultatet av den programmerade geometrin inbegripet säkerhetsavståndet i den valda bearbetningsriktningen. Den beräknade punkten måste ligga inom återgångsplanet, därmed kan en säker framkörning garanteras.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa återgångsplanet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61282	[Kanal %1:] Block %2: Slutpunkten för bearbetningen ligger utanför återgångsplanet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Slutpunkten för bearbetningen ligger utanför återgångsplanet. Det beräknas (avhängigt av den valda bearbetningsstrategin) internt.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anpassa återgångsplanet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61283	[Kanal %1:] Block %2: Direkt framkörning är inte möjlig eftersom verktygsväxling krävs
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Efter blocksökning skall en position nås genom direkt framkörning, det måste i vilket fall som helst ske innan verktygsväxling.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Gör först en manuell verktygsväxling, starta därefter blocksökningen på nytt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61284	[Kanal %1:] Block %2: Det går inte att köra mot startpunkten utan risk för kollision. Förpositionera verktyget manuellt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det går inte att köra mot startpunkten utan risk för kollision.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Förpositionera verktyget manuellt.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61285	[Kanal %1:] Block %2: Parkeringspositionen ligger under returplanet XRA.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Parkeringspositionen ligger under returplanet XRA.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Parkeringspositionen ligger över returplanet XRA.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61286	[Kanal %1:] Block %2: Bearbetning är inte möjlig, kontrollera verktygsvinkeln!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Bearbetning är inte möjlig med det angivna verktyget.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd ett lämpligt verktyg.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61287 **%[[Kanal %1:] Block %2: %]Ingen huvudspindel aktiv**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ingen huvudspindel är aktiv.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Aktivera masterspindeln (maskindata 20090).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61288 **[Kanal %1:] Block %2: Huvudspindel är inte uppsatt**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Rikta in huvudspindeln i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61289 **[Kanal %1:] Block %2: Subspindel är inte uppsatt**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Rikta in subspindeln i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61290 **[Kanal %1:] Block %2: Roterande verktyg är inte uppsatt**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: CYCLE210: Rikta in verktygsspindeln i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.
 Mätcykler: Kontrollera MD35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61291 [Kanal %1:] Block %2: Subspindelns linjärxel är inte uppsatt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Rikta in subspindelns linjärxel i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61292 [Kanal %1:] Block %2: B-axel är inte uppsatt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Rikta in B-axeln i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61293 [Kanal %1:] Block %2: Verktyg %4 har ingen spindelrotationsriktning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Välj spindelrotationsriktning i verktygslistan

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61294 [Kanal %1:] Block %2: Aktiv radie-/diameter-inställning motsvarar inte Reset-inställningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ställ in G-grupp 29 (DIAMON, DIAMOF, ...) före programstart så som det tillhörande Reset-värdet står.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61295 [Kanal %1:] Block %2: Parametervärdet 'Axelordningsföljd' är ogiltigt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera parametern "Axelordningsföljden" i masken

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61296 [Kanal %1:] Block %2: Råämnet felaktigt programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Råämnet har programmeras felaktigt.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Korrigera råämnet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61297 [Kanal %1:] Block %2: Referens för inkrementellt återgångsplan saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Återgångsplanet kan endast anges inkrementellt när råämnet är angivet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera återgångsplanet absolut

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61298 [Kanal %1:] Block %2: Nollpunktsförflyttning för huvudspindel inte angiven

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: För huvudspindeln har ingen nollpunktsförflyttning angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange nollpunktsförflyttningen för huvudspindeln i programhuvudet eller under inställningar.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61299 [Kanal %1:] Block %2: Nollpunktsförflyttning för subspindel inte angiven

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: För subspindeln har ingen nollpunktsförflyttning angivits.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Ange nollpunktsförflyttningen för subspindeln i programhuvudet eller under inställningar.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61300 [Kanal %1:] Block %2: Mätproben trasig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61301 [Kanal %1:] Block %2: Mätproben kopplar inte

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Hela mätsträckan har körts utan att mätängangen har genererat en kopplingssignal.

Åtgärd:
- Kontrollera mätängangen
- Kontrollera mätsträckan
- Mätproben defekt

61302 [Kanal %1:] Block %2: Mätprobe - kollision

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Mätproben har vid positionering kolliderat med ett hinder.

Åtgärd:
- Kontrollera tappdiametern (ev. för liten)
- Kontrollera mätsträckan (ev. för stor)

61303 [Kanal %1:] Block %2: Förtroendeområde underskridet %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Mätresultat avviker mycket från angivet värde.

Åtgärd:
Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera börvärde och parameter _TSA
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- Kontrollera börvärde och parameter TSA

61304 [Kanal %1:] Block %2: Finskärsmått

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61305 [Kanal %1:] Block %2: Undermått

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61306 [Kanal %1:] Block %2: Tillåten mättdifferens överskriden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera börvärde och parameter DIF
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- Kontrollera börvärde och parameter DIF

61307 [Kanal %1:] Block %2: Fel mätvariant %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Parameter _MVAR har ett otillåtet värde.
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- Parameter S_MVAR har ett otillåtet värde.

61308 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätsträckan

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: För mätningen genereras en körsträcka, vars storlek kan anges. Denna beskriver den maximala sträckan före och efter den förväntade kopplingspositionen (operatkanten), detta värde måste vara större än 0.

I driftart AUTOMATIK:
 Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 - Kontrollera parameter _FA
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Kontrollera parameter DFA

I driftart JOG:
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Kontrollera parameter MD51786: \$MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, MD51752: \$MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH och MD51753: \$MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS

61309 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätprobstypen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Mätning av operat:
 Kontrollera verktygstypen för mätproben i verktygsförvaltningen.
 Vid mätning av operat vid fräsning används företrädningsvis verktygstyperna 710, 712, 713 resp. 714. En typ 1xy kan även användas.
 Typen 710 är tillåten för alla mätcykler vid mätning av operat. Typerna 712, 713 och 714 är avsedda för speciella mätuppgifter.
 Vid mätning av operat vid svarvning används företrädningsvis verktygstypen 580. En typ 1xy kan även användas, men endast om driftdata \$SC_TOOL_LENGTH_TYPE=2 är satt.
 Mätning av verktyg:
 Vid mätning av verktyg vid fräsning är ingen tillåten verktygmätprobstyp inmatad i SD54633 \$SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] eller SD54648 \$SNS_MEA_TPW_TYPE[S_PRNUM-1] resp. kontrollera vid verktygstyp "skiva" det tillåtna arbetsplanet G17...G19.

61310 [Kanal %1:] Block %2: Skalning aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Skalningsfaktor = skalning är aktiv.

Åtgärd: Slå ifrån aktiv skalfaktor i programmet. Med aktiv skalfaktor är ingen mätning möjlig.

61311 [Kanal %1:] Block %2: Inget D-nummer aktivt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ingen verktygskorrektör för mätproben (vid operatmätning) resp. ingen verktygskorrektör för det aktiva verktyget (vid verktygsmätning) har valts.

Åtgärd: Välj skärstålsnummer D för verktyget.

61312 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätcykelnumret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Anropad mätcykel ej tillåten..

61313	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätprobsnumret
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera parameter S_PRNUM Mätning av operat: Parameter S_PRNUM 1 till 12 Mätning av verktyg: Parameter S_PRNUM 1 till 6
61314	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera vald verktygstyp
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Operatmätning: - Ange ny S_PRNUM eller kalibrera mätproben på nytt - Kontrollera, om mätproben (typ 7xx eller 5xx) är avsedd för mätuppdraget Verktygsmätning: Verktygstypen är inte tillåten för kalibrering (uppriktning) av verktygsmätproben.
61315	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera skärläget
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid mätning av operat vid svarning är skärlägena 7 och 8 tillåtna för mätprobar av typ 580. Vid speciella användningar, t.ex. mätning på subspindeln är också skärlägena 5 och 6 möjliga.
Åtgärd:	Vid mätning av operat vid svarning måste mätprobens skärläge kontrolleras i verktygslistan. Vid mätning av verktyg vid svarning med orienterbara verktygsbärare utvärderas det aktiva skärläget hos mätproben. I detta fall måste det aktiva skärläget kontrolleras.
61316	[Kanal %1:] Block %2: Mittpunkt och radie kan inte fastställas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen cirkel kan beräknas från uppmätta punkter, eftersom alla punkter ligger på en rak linje.
Åtgärd:	Programändring.
61317	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera antalet cirkelberäkningspunkter
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Parametreringen är felaktig; 3 eller 4 punkter behövs för att beräkna mittpunkten.
Åtgärd:	Ändra parametreringen av CYCLE116
61318	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera viktningsfaktorn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Kontrollera parameter (_K) Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Kontrollera parameter (FW)

61319 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera uppropsparameter CYCLE114

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera uppropsparameter CYCLE114

61320 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera verktygsnamn/-nummer

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera parameter _TNUM, _TNAME.
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- Kontrollera parameter S_TNAME.
Vid aktiv verktygsförvaltning är parametern T=0 (S_TNAME=0) och parametern _TNAME inte angiven eller det angivna verktygsnamnet är inte känt av verktygsförvaltningen.

61321 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera NF-minnesnumret

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera parameter _KNUM
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
Kontrollera det vid NF-korrektören inmatade numret
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61322 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera 4:e positionen för _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den nämnda positionen för _KNUM innehåller ogiltigt värde. Kontrollera även _MVAR!

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
Kontrollera parametern för verktygskorrektörs målet (_KNUM) resp. mätvarianten (_MVAR)

61323 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera 5:e positionen för _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den nämnda positionen för _KNUM innehåller ogiltigt värde. Kontrollera även _MVAR!

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
Kontrollera parametern för verktygskorrektörs målet (_KNUM) resp. mätvarianten (_MVAR)

61324 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera 6:e siffran för _KNUM

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den nämnda positionen för _KNUM innehåller ogiltigt värde. Kontrollera även _MVAR!
Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 Kontrollera parametern för verktygskorrektörs målet (_KNUM) resp. mätvarianten (_MVAR)

61325 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätaxeln/förskjutningsaxeln

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:
Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 Kontrollera parametern för mätaxeln _MA
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 Kontrollera parametern för mätaxlarna (X,Y,Z)

61326 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätriktningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:
Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 - Mätcykler-fräsning:
 - Parametern för mätriktningen (_MD) har ett felaktigt värde.
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Mätcykler-fräsning:
 - Kontrollera den i masken inmatade mätriktningen (+ -).
 Vid 840D sl och vid 828D - fr.o.m. SW 4.6 :
 - Mätcykler-fräsning:
 - Kontrollera den i masken inmatade mätriktningen (+ -).
 - Mätcykler-svarvning:
 - Kontrollera operatmätprobens aktuella förposition med referens till den angivna invändiga eller utvändiga mätningen.

61327 [Kanal %1:] Block %2: Programreset krävs

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: NC-Reset krävs.
Åtgärd: Utför en NC-Reset.

61328 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera D-numret

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: D-numret i parameter _KNUM är 0.
Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 - Kontrollera parametern för verktygskorrektörs målet (_KNUM)
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Kontrollera parametern för verktygskorrektörs målet (S_KNUM1)

61329 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera rundaxeln

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd:	Det i rundaxelns parameter (_RA) angivna axelnumret har inte tillordnats något namn eller så är axeln inte konfigurerad som rundaxel. Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Kontrollera MD 20080 resp. MD 30300. Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Kontrollera MD 20080, MD 30300 resp. MKS 52207 - bit6.
61330	[Kanal %1:] Block %2: Koordinatvridning aktiv
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen mätning är möjlig i det vridna koordinatsystemet.
Åtgärd:	Kontrollera förutsättningarna för mätning.
61331	[Kanal %1:] Block %2: För stor vinkel, ändra mätaxel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Parametern startvinkel (_STA) är för stor för den angivna mätaxeln. Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Parametern startvinkel (alfa 0) är för stor för den angivna mätaxeln. Välj annan mätaxel.
61332	[Kanal %1:] Block %2: Ändra position verktygsspets
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Verktygsspetsen står under mätprobens övre yta (t.ex. vid en inställningsring eller kub).
Åtgärd:	Placera verktyget över mätprobens övre yta.
61333	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera kalibrerkropparnas nummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Parameter _CALNUM är för stor, minska denna till ett tillåtet värde Vid 840D sl - t.o.m. SW 1.x : - Öka maximalvärdet _CVAL[2] i GUD6 Vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 2.5 : - Kontrollera följande maskindata: 51601 \$MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM
61334	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera skyddszonen
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera parametern för skyddszonen Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - _SZA eller _SZO Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - XS, YS eller ZS

61335	[Kanal %1:] Block %2: reserverad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Alarm ulöses: reserverad
Åtgärd:	reserverad
61336	[Kanal %1:] Block %2: Geometriaxlar saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Inga geometriaxlar är konfigurerade.
Åtgärd:	Ändra maskindata i MD 20060
61337	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätningången
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61338	[Kanal %1:] Block %2: Positioneringshastighet = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid några mätvarianter t.ex. mätning av tappar, genereras förutom den egentliga mätsträckan även mellansträckor, vilka körs med en bestämd matning. Värdet för matningen står i: - vid 840D sl - t.o.m. SW 1.x : parametern _SPEED[1] och _SPEED[2] i GUD6. - vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 2.5 : driftdata 55631 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE och 55632 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE - vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 4.4 : driftdata 55634 \$SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE och 55636 \$SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE
61339	[Kanal %1:] Block %2: Korrekturfaktor snabbmatning = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 1.x : Kontrollera parameter _SPEED[0] i GUD6 Vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 2.5 : Kontrollera driftdata 55630 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT Vid 840 sl/828D - fr.o.m. SW 4.4: Kontrollera driftdata 55632 \$SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT
61340	[Kanal %1:] Block %2: Fel alarmnummer
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Internt fel mätcykler

61341	[Kanal %1:] Block %2: Mätproben inte kalibrerad i aktivt plan eller felaktigt kaliberingsdatablock
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kalibrera mätproben före mätningen. Kontrollera mätprob-kalibreringsdatafältets nummer (inställningsdatablock) i parametern S_PRNUM. Beakta plan G17, G18 och G19. Vid operatmätning under svarvning är endast G18 tillåtet. Kontroll: Driftdata 54611 \$SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM] > 0 efter kalibrering
61342	[Kanal %1:] Block %2: Uppdatera NCU-mjukvaran
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Uppdatera NCU-mjukvaran.
61343	%[[Kanal %1:] Block %2: %] Verktyg existerar inte: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera verktygsnamnet.
61344	[Kanal %1:] Block %2: Det finns flera aktiva verktyg
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Tag bort verktyg från andra spindlar.
61345	[Kanal %1:] Block %2: D-nummer för korrektörsverktygen, positionsantal för stort
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : Minska D-numret i _KNUM, kontrollera SW eller MD för D-nummer.
61346	[Kanal %1:] Block %2: Avståndet startpunkt och mätpunkt är minde än eller lika med noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Parametrarna _SETV[0] eller _SETV[1] har inte angivits eller är mindre än 0. Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Parametrarna X1 eller X2 har inte angivits eller är mindre än 0.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61347	[Kanal %1:] Block %2: Vinkel 1:a kant - vinkel 2:a kant = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Parameter följevinkel (_INCA) är 0. Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Parameter följevinkel (alfa 1) är 0.
61348	[Kanal %1:] Block %2: Vinkel till referenskant = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61349	[Kanal %1:] Block %2: Avstånd övre kant på mätprobe - Mätposition vid mätning av verktygsradie = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Avståndet mellan verktygsmätprobens överkant och underkant är 0; relevant vid radiemätning. Vid 840D sl - t.o.m. SW 1.x : Kontrollera parameter _TP[x,9] Vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 2.5 : Kontrollera driftdata 54634 \$SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH
61350	[Kanal %1:] Block %2: Matning, varvtal vid verktygsmätning med roterande spindel inte programmerad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Mätmatning och/eller spindelvarvtal vid verktygsmätning med roterande spindel inte angivet i GUD-variabel _MFS. - Kontrollera parameter _MFS[0] Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Kontrollera parameter F1 och S1
61351	[Kanal %1:] Block %2: Verktygslängd eller -radie = 0
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Fräsar: - Kontrollera längd och radie för det aktiva verktyget i korrektörsdataminnet Borrar: - Kontrollera längd för det aktiva verktyget i korrektörsdataminnet - Radie eller spetsvinkel för det aktiva verktyget måste vara angivet i korrektörsdataminnet

61352	[Kanal %1:] Block %2: Otillåten sökväg till protokolleringsfil
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Sökvägen för protokolleringsfilen är felaktig.
Åtgärd:	Kontrollera parameter _PROTNAME[0]
61353	[Kanal %1:] Block %2: Sökväg till protokolleringsfil hittas inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Angiven katalog existerar inte eller sökvägen är felaktig
Åtgärd:	Kontrollera parameter _PROTNAME[0]
61354	[Kanal %1:] Block %2: Protokollfil hittas inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Inget namn har angivits för protokolleringsfilen.
Åtgärd:	Kontrollera parameter _PROTNAME[0]
61355	[Kanal %1:] Block %2: Felaktig filtyp för protokollering
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Fil-ändelse för protokolleringsfilen är felaktig.
Åtgärd:	Kontrollera parameter _PROTNAME[0]
61356	[Kanal %1:] Block %2: Protokollfil används
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Protokolleringfilen används redan av ett NC-program.
Åtgärd:	Kontrollera parameter _PROTNAME[1]
61357	%[[Kanal %1:] Block %2: %] Inte tillräckligt NC-minne eller för många filer, mappar i NCn
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Det finns inte tillräckligt NC-minne eller för många filer resp. mappar i NC-filsystemet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Radera filer, vilkas namn uteslutande består av siffror t.ex. "201202100938202_MPF", i mappen /_N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD. Kontrollera, om även andra filer i denna mapp kan raderas. Kontrollera, vid behov öka MD18320: \$MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61358	[Kanal %1:] Block %2: Fel vid protokolleringen: WRITE-kommando %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Internt fel

Åtgärd: Se Programmeringshandledning Arbetsförberedande: WRITE-kommando
Ring till Hotline!

61359 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid protokolleringen i tabellformatet: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: Internt fel

Åtgärd: Ring till Hotline!

61360 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid protokolleringen i JOG: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: Internt fel

Åtgärd: Ring till Hotline!

61361 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid protokolleringen av senaste mätningen: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: Internt fel

Åtgärd: Ring till Hotline!

61364 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera avståndet mätpunkt %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- I automatik, kontrollera parametern avstånd mätpunkter (_ID).
- I JOG, valda mätpunkter är kongruenta, fastställ mätpunkterna på nytt.
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- I automatik, kontrollera parametern avstånd mätpunkter (_ID).
- I JOG, valda mätpunkter är kongruenta, fastställ mätpunkterna på nytt.

61365 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera cirkelmatningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera parameter_RF
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- Kontrollera parameter SD55640 \$SCS_MEA_FEED_CIRCLE

61366 [Kanal %1:] Block %2: Rotationsriktning vid verktygsmätning med roterande spindel inte angiven

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 1.x :
 - Kontrollera parameter _CM[5] i GUD6, tillåtna värden är 3 (motsvarar M3) resp. 4 (motsvarar M4)
 Vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 2.5 :
 - Kontrollera driftdata 54674 \$SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, tillåtna värden är 3 (motsvarar M3) resp. 4 (motsvarar M4)

61367 [Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 är identiska

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 - Ange olika positioner för motsvarande punkter från _SETV[0...7].
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Ange olika positioner för motsvarande punkter för P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) och P4(X4,Y4).

61368 [Kanal %1:] Block %2: Raka linjer med parameter %4 ger ingen skärningspunkt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 - Ange olika positioner för motsvarande punkter från _SETV[0...7].
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Ange olika positioner för motsvarande punkter för P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) och P4(X4,Y4).

61369 [Kanal %1:] Block %2: Hörnets position inte entydigt bestämbart, kontrollera parameter %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
 - Definiera P1 och P2 resp. P3 och P4 så att skärningspunkten som bildas av dessa punkters linjer ligger utanför de av P1 och P2 resp. P3 och P4 bildade avsnittet.
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
 - Definiera P1(X1,Y1) och P2(X2,Y2) resp. P3(X3,Y3) och P4(X4,Y4) så att skärningspunkten som bildas av dessa punkters linjer ligger utanför det av P1(X1,Y1) och P2(X2,Y2) resp. P3(X3,Y3) och P4(X4,Y4) bildade avsnittet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61371 [Kanal %1:] Block %2: Produkten av kolumnbredd och antalet kolumner är större än %4 tecken per rad

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera användarprogrammeringen i cust_meaprot

61372	[Kanal %1:] Block %2: Vald mätvariant kräver en SPOS-kompatibel spindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ändra mätvariant eller kontrollera maskinens utrustning
61373	[Kanal %1:] Block %2: Det finns ingen SPOS-kompatibel spindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	- Kontrollera konfigurationen/parametreringen av spindelaxeln - Har insats av en 3D-operatmätprob valts på en "Inte SPOS-mässig spindel", kontrollera då inställningen av MD 52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], bit 9. (se även idrifttagningshandledningen, cykler) - Är en 3D-operatmätprob fastsatt på maskinen utanför spindeln, kontrollera då inställningen av MD 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 4. (se idrifttagningshandledningen, cykler)
61374	[Kanal %1:] Block %2: Mätproben inte kalibrerad i axelriktning %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kalibrera mätproben i den angivna axelriktningen.
61375	[Kanal %1:] Block %2: Mätprobens triggervärden är inkompatibla
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Verktygsmätprobens triggervärden måste beskrivas fullständigt antingen via _TP[]- resp. _TPW[]-fält eller via driftdatana (SD: 54625-54632 resp. SD: 54640-54647). En blandning av båda varianterna är inte tillåtet.
61376	[Kanal %1:] Block %2: Saknat tandantal i verktygsparametern
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Mata in antalet tänder hos verktyget i verktygsförvaltningen
61377	[Kanal %1:] Block %2: Måttolerans %4 överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	
61378	[Kanal %1:] Block %2: Verktygsspindlen är inte huvudspindel
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Före anrop av mätcykeln måste verktygsspindeln definieras som huvudspindel (SETMS...).

61379	[Kanal %1:] Block %2: Tandantalet för stort
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Cykelvillkorligt kan verktyg med maximalt 100 tänder uppmätas.
61380	[Kanal %1:] Block %2: Verktygsmätprobens bredd för liten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera följande maskin- eller settingdata: 51781 \$MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]
61381	[Kanal %1:] Block %2: Spindelpositionens koppling med koordinatvridning runt %4 kan inte utföras
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Alarmet hänför sig till mätuppgiften övergripande mätcykelfunktionen "Koppling spindelposition med koordinatvridning runt ansättningsaxeln". Denna funktion kräver tvingande en positionerbar spindel.
Åtgärd:	Finns ingen positionerbar spindel för upptagande av operatörmätproben, så kan funktionen "Koppling spindelposition med koordinatvridning runt ansättningsaxeln" inaktiveras med SD55740 \$SCS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 1=0.
61382	[Kanal %1:] Block %2: Mätprob fast på maskinen, mätvariant inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Mätvarianten kan inte utföras med en mätprob monterad fast på maskinen. Då den valda mätvarianten kräver en roterande positionering/kalibrering av mätproben.
Åtgärd:	Välj en mätvariant som inte kräver någon roterande positionering/kalibrering av mätproben.
61383	[Kanal %1:] Block %2: Rundaxel 1: Tolerans diameter kalibrerkula mellan mätning %4 överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	se uppmätt diameter i parametrarna _OVR[75] till _OVR[77] eller värdet i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Åtgärd:	Kontrollera kalibreringsdatana resp. kalibrera 3D-mätproben på nytt Kontrollera den mekaniska uppbyggnaden av kalibreringsskulan i maskinen
61384	[Kanal %1:] Block %2: Rundaxel 2: Tolerans diameter kalibrerkula mellan mätning %4 överskriden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	se uppmätt diameter i parametrarna _OVR[75] till _OVR[77] eller värdet SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Åtgärd:	Kontrollera kalibreringsdatana resp. kalibrera 3D-mätproben på nytt Kontrollera den mekaniska uppbyggnaden av kalibreringsskulan i maskinen
61385	[Kanal %1:] Block %2: Mätproben inte kalibrerad i koordinatsystemet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Mätproben är inte kalibrerat i det i MD52000 \$MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM inställda koordinatsystemet.
Åtgärd:	Kalibrera mätproben för mätningen.

61401	[Kanal %1:] Block %2: Mätproben kopplar inte, rörelsebegränsning genom mjukvarugränsläge
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Börvärdessidigt angiven position kan inte uppnås på grund av att mjukvarugränsläget överskrids. - Kontrollera angivet börvärde
61402	[Kanal %1:] Block %2: Mätprobskollision, rörelsebegränsning genom mjukvarugränsläge
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid mätvarianten mätning av brygga/axel, har positionssträckan i planet begränsats genom mjukvarugränsläge. Vid den avslutande ansättningen i ansättningsaxeln skedde en koppling hos mätproben. Kontrollera programmerad position i förhållande till mjukvarugränsläge.
61403	[Kanal %1:] Block %2: Nollpunktsförflyttningens korrektör inte utförd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ring SIEMENS-Hotline
61404	[Kanal %1:] Block %2: Verktygets korrektör inte utförd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera avhängiga verktygsangivelser.
61405	[Kanal %1:] Block %2: Verktygsomgivningen existerar inte
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Korrigera namnet på verktygsomgivningen (_TENV) eller lägg upp denna omgivning
61406	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera DL-NUMMER
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : - Kontrollera parameter _DLNUM Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : - Kontrollera parameter DL Kontrollera numret på summa- och inriktningskorrektören
61407	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera 7:e platsen och höjden för _KNUM
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera parameter _KNUM
- Kontrollera numret på summa- och inriktningskorrektören

61408 [Kanal %1:] Block %2: Summakorrektörer saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Sätt MD 18080 bit 8=1

61409 [Kanal %1:] Block %2: Rigningskorrektörer saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Sätt MD 18112 bit 4=1

61410 [Kanal %1:] Block %2: Åtkomst till inte befintligt verktygselement eller egenskap

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Storheten som ska korrigeras kräver en option eller en ökning av MD-värden.

61411 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätpunktsfördelningen i planet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera bör-, ärvärdet

61412 [Kanal %1:] Block %2: Kanal-basframe saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Sätt MD 28081>0, \$P_CHBFRMASK>0

61413 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera börvärdet på kulans diameter, %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera börvärde för konans diameter.

61414 [Kanal %1:] Block %2: Förvrängning av trekant över gräns

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera bör-, ärvärdet

61415	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätprobe/bearbetningsplan
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Sätt in en för bearbetningsplanet tillåten mätprobe: - vid 840D sl - t.o.m. SW 1.x : Variablerna _TP[x,8] resp. _TPW[x,8] i GUD6 - vid 840D sl/828D - fr.o.m. SW 2.5 : Driftdata 54633 \$SNS_MEA_TP_TYPE resp. 54648 \$SNS_MEA_TPW_TYPE kontrollera eller ändra bearbetningsplan.
61416	[Kanal %1:] Block %2: Mätprobesnummer är större än max. antal fält
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera parameter S_PRNUM Mätning av operat: Parameter S_PRNUM 1 till 12 Mätning av verktyg: Parameter S_PRNUM 1 till 6
61417	[Kanal %1:] Block %2: Mätproben kommer att kollidera med referensnockens hållare.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Inta en kollisionfri utgångsposition för axlarna som deltar i mätningen.
61418	[Kanal %1:] Block %2: Storleken på protokollfilen för liten, kontrollera MD11420 LEN_PROTOCOL_FILE
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera MD11420: LEN_PROTOCOL_FILE.
61419	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera mätprobskalibrering L1, avseende kulcentrumpunkt/kuldiameter
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	Inställningen i MD 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 passar inte till kalibreringsstatus i driftdata 54610 \$SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM] - TUSENTALS-positionen: 1=Omkrets 0=TCP (Tool Center Point)
Åtgärd:	Kontrollera maskindata 51740 \$MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 Åtgärd: 1. Kalibrera mätproben på nytt 2. Ändra mätprobesnummer S_PRNUM 3. Anpassa MD51740 bit1
61420	[Kanal %1:] Block %2: Kontrollera kalibreringen av mätproben avseende multi-/monoprobe.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Operatmätproben måste vara kalibrerad i enlighet med sin typ och sin användning.

61421	[Kanal %1:] Block %2: Mjukvaruutgåva mätcykler eller NCK otillräcklig eller felaktigt inriktad - Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Felorsaker: se felkod %4 A -> _OVR[] - Parameterfält för litet. Kontrollera GUD-definitionen. DEF CHAN REAL _OVR[72] (till MZ06.03.xx.xx =32) B -> \$SCS_MEA_KIN_MODE? SD55645 inte inriktad
61422	[Kanal %1:] Block %2: Parameter mätvariant felaktig - Felkod: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Felorsaker: se felkod %4 A -> CYCLE996 _MVAR = 9x beteckning CYCLE996 mät kinematik eller A -> CYCLE996 _MVAR ENTALS-positionen utanför värdeområdet 0..4 B -> CYCLE996 _MVAR (parameter för normering) HUNDRATUSENTALS-positionen (dec 6) eller B -> CYCLE996 ENMILJONTALS-positionen (dec7) utanför värdeområdet 0..3 C -> CYCLE996 Mätvariant "Kinematisk beräkning" aktiv, men rundaxlarna 1 resp. 2 inte uppmätta (se även parameter _OVR[40]) eller rundaxel 2 finns och inga rundaxelvektorer (V2xyz) uppriktade. D -> CYCLE996 _MVAR TIOTUSENTALS-positionen (parameter rundaxel 1, 2 eller vektorkedja öppen, slutet) utanför värdeområdet 0..3 1 -> CYCLE9960 S_MVAR Decimalposition EN- till TIOTUSENTALS-positionen utanför värdeområdet 2 -> CYCLE9960 S_MVAR S_MVAR TIOTALS-positionen inte kompatibel med ENTALS-positionen 3 -> CYCLE9960 S_MVAR TIOTALS-positionen utanför värdeområdet 0,2
61423	[Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 inte förenligt eller inte upplagt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Felorsaker: se felkod %4 Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 : 1. Parameter CYCLE996 _TNUM felaktig eller lika med noll 2. Inget vriddatablock upplagt -> MD18088 = 0 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 : 1. Parameter CYCLE996 S_TC felaktig eller lika med noll 2. Inget vriddatablock upplagt -> MD18088 = 0 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 4.7 SP1: 3 \$NT_NAME? -> CYCLE996 Systemvariabel \$NT_NAME finns inte 4 TRAFO NO=0? -> CYCLE996 Numret för trafot = 0 ? 5 TRAFO TYP? -> CYCLE996 Transformationens typ är skild från 24,40,56 6 S_MVAR? -> CYCLE996 Trafotyp OK, men felaktigt anrop från CYCLE9960 7 TRAFO Rundaxel 3 ? -> CYCLE996 Transformation med 3:e rundaxel vid mätning kinematik med CYCLE9960 inte tillåtet 1 (S_TNAME) -> CYCLE9960 Namn på vridningsdatablock eller transformation inte parameterat 2 (KC) -> CYCLE9960 Ingen transformation på grundkinematisk kedja inriktad 3 (TC) -> CYCLE9960 Inget vridningsdatablock hittat 4 -> CYCLE9960 Compile Cycle E996 inte inriktad

61424 [Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 för diametern hos kaliberingskulan felaktig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera, om i parameter S_SETV den riktiga diametern hos kalibrerkulan eller i verktygsdata för den aktuella operatmätproben den riktiga mätprobeskulradien är inmatad.
 Den mekaniska positionsavvikelsen hos den aktuella operatmätproben måste minimeras genom förinställning.

61425 [Kanal %1:] Block %2: Parameter för mätaxel rundaxel 1 eller 2 felaktig - Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Felorsaker: se felkod %4
 A -> Rundaxelnummer felaktigt (1 eller 2)
 B -> Inget förenligt namn rundaxel 1
 C -> Rundaxelvektor V1xyz lika med noll
 D -> Inget förenligt namn rundaxel 2
 E -> Rundaxelvektor V2xyz lika med noll
 Vid 840D sl - fr.o.m. SW 4.7 SP1:
 F VECTOR=0? -> CYCLE996 Orienteringsvektor för 1:a rundaxeln = 0
 G VECTOR=0? -> CYCLE996 Orienteringsvektor för 2:a rundaxeln = 0
 1 -> CYCLE9960 Antal mätningar felaktigt
 2 -> CYCLE9960 Antal mätningar felaktigt max per axel 12
 3 -> CYCLE9960 Antal mätningar felaktigt min per axel 3
 4(RA1) -> CYCLE9960 Mätområde rundaxel 1 för litet
 4(RA2) -> CYCLE9960 Mätområde rundaxel 2 för litet
 5(RA1) -> CYCLE9960 Mätområde rundaxel 1 för stort
 5(RA2) -> CYCLE9960 Mätområde rundaxel 2 för stort
 Mätområdet för en rundaxel är tillåtet från 10 till 360 grader

61426 [Kanal %1:] Block %2: Summan av de aktiva förflyttningarna skilda från noll - Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Felorsaker: se felkod %4
 Kontroll - översikt av aktiva förflyttningar (\$P_ACTFRAME)
 Radera förflyttningar i rundaxlarna
 A -> Summan av geometriaxlarnas translatoriska förflyttningar <> 0
 B -> Summan av geometriaxlarnas finförflyttningar <> 0
 C -> Summan av geometriaxlarnas roterande andelar <> 0
 D -> Summan av de translatoriska förflyttningarna för rundaxel 1 <> 0
 E -> Summan av de translatoriska förflyttningarna för rundaxel 2 <> 0

61427 [Kanal %1:] Block %2: Verktygsdata för den aktiva operatmätproben felaktiga eller inte aktiva - Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Felorsaker: se felkod %4
A -> Operatmätprob (resp. verktygsskär) inte aktiv
B -> Längd L1 för operatmätproben = 0

61428 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid uppläggning av protokollfilen - Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Felorsaker: se felkod %4
A -> Antal protokollfiler i aktuell mapp > 99
B -> Protokollfilen för lång. Döp om eller radera protokollfilen,
Kontrollera MD11420 \$MN_LEN_PROTOCOL_FILE!

61429 [Kanal %1:] Block %2: Mätaxel (rundaxel 1 eller 2) inte i grundställning eller roterad - Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Felorsaker: se felkod %4
A -> Rundaxel 1 vid 1:a mätningen inte i grundställning
B -> Rundaxel 2 vid 1:a mätningen inte i grundställning
C -> Rundaxel 2 vid 2:a eller 3:e mätningen i förhållande till 1:a mätningen är inte roterad -> se parameter _OVR[63 till 65]
D -> Rundaxel 1 vid 2:a eller 3:e mätningen i förhållande till 1:a mätningen är inte roterad -> se parameter _OVR[60 till 62]
1 (RA1) -> CYCLE9960 rundaxel 1 för att börja inte i grundställning
1 -> CYCLE9960 rundaxel 1 eller 2 för att börja inte i grundställning

61430 [Kanal %1:] Block %2: Beräkning av vektorerna för kinematiken lyckades ej - Felkod: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:	Felorsaker: se felkod %4 A -> Plausibilitet för ingångspunkt PM1, PM2, PM3 inte uppfyllt resulterande sidlängder måste vara skiljd från null (Observera: Även vid sidlängder skiljda från noll finns faran att ingen triangel kan bildas => kontrollera PM1...3!) B -> innesluten vinkel vid PM1 mellan de uppspända vektorerna PM1PM2 och PM1PM3 är lika med 0. Utgångspunkten bildar ingen triangel. C -> innesluten vinkel vid PM2 mellan de uppspända vektorerna PM2PM1 och PM2PM3 är lika med 0. Utgångspunkten bildar ingen triangel. D -> innesluten vinkel vid PM3 mellan de uppspända vektorerna PM3PM1 och PM3PM2 är lika med 0. Utgångspunkten bildar ingen triangel. E -> Normering av stödpunkt: Ogiltigt axelnamn för beräkningen definierat F -> Normering av stödpunkt: Ogiltigt plan för beräkningen definierat G -> När den beräknade vinkeln är större än vinkelsegmentets gränsvärde för rundaxeln i parameter _TNVL. Den beräknade gränsvinkeln och rundaxelns namn visas. Vid värden på _TNVL < 20 grader måste man räkna med onoggrannheter, beroende av mätoggrannheter i mikrometerområdet hos mätprobar. Exempel: "61429.. G axel: C->TVLmin=12.345" Åtgärd: Anpassa rundaxelns vinkelvärde i användarprogrammet eller parametern _TVL. Upplysning för 840Dsl fr.o.m. SW 4.7 SP1: Vid mätning av kinematik komplett med CYCLE9960 anges värdet för gränsvinkeln i SD \$SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE (minimal innervinkel för mättriangeln) "CC option ?" -> Option compilecykler "Kinematisk mätning" inte satt "\$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ?" -> Maskindata för compilecykler inte satt "Licens ?" -> Licensen för "Kinematisk mätning" inte satt Vid 840D sl - fr.o.m. SW 4.7 SP1: Vid mätning av huvudkinematiker utan förflyttning (spindelförlängning) utförs vid felmeddelande A eller G en alternativ beräkning. Detta gäller under förutsättningen, att den mätande rundaxeln har ompositionerats H -> Villkoren för den alternativa beräkningen är inte uppfyllta (rundaxel inte positionerad -> se _OVR[60] till _OVR[62] eller SD 55648 \$SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_POS mindre än rundaxelpositionens differens i _OVR[60] till _OVR[62]) I -> Villkoren för den alternativa beräkningen inte uppfyllt (rundaxel inte positionerad -> se _OVR[60] till _OVR[62])
----------------	--

61440 [Kanal %1:] Block %2: Skärläget inte fastställbart

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Som verktygstyp måste ett svarverktyg med ett skärläge mellan 1 och 8 användas.
Kontrollera det angivna skärläget i förhållande till verktygsbäraren - grundinställning.

61441 [Kanal %1:] Block %2: Skärläget inte i bearbetningsplanet

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Svarverktygets skärläge (skärplattan) befinner sig inte längre i bearbetningsplanet (interpolationsplanet), t.ex. förorsakat av en orienterbar verktygsbärare. Korrigera verktygsbärarpositionen!

61442 [Kanal %1:] Block %2: Verktygsbärare inte parallell med geometriaxlarna

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Efter positionering av den orienterbara verktygsbäraren, ligger verktygslängderna L1, L2 och L3 inte parallellt med geometriaxlarna.
Kontrollera rundaxlarnas positionsförhållande (låsning) för verktygsbäraren.

61443 [Kanal %1:] Block %2: Vidarekopplingsvinkeln %4 eller större/mindre än +/-90° resp. +/-120°

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Vid 840D sl - t.o.m. SW 2.6 SP1 och vid 828D - t.o.m. SW 4.3 :
- Kontrollera värdet i parametern vidarekopplingsvinkel _INCA!
- Vid vald 3-punktsmätning får _INCA inte vara större/mindre än +/-120° och vid 4-punktsmätning får _INCA inte vara större/mindre än +/-90°!
- Vidarekopplingsvinkeln _INCA parametreras alltid skilt från "Noll".
Vid 840D sl - fr.o.m. SW 2.7 och vid 828D - fr.o.m. SW 4.4 :
- Kontrollera värdet i parametern vidarekopplingsvinkel alfa 1!
- Vid vald 3-punktsmätning får alfa 1 inte vara större/mindre än +/-120° och vid 4-punktsmätning får alfa 1 inte vara större/mindre än +/-90°!
- Vidarekopplingsvinkeln alfa 1 parametreras alltid skilt från "Noll".

61444 [Kanal %1:] Block %2: Aktuell mätthastighet är inte identisk med kalibreringshastigheten

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: I varje kalibrer datablock är även motsvarande kalibreringshastighet sparad!
Den aktuella mätthastigheten med matningövermaningen på 100% är skild från kalibreringshastigheten.
Efter kalibreringen måste värdet för kalibreringshastigheten finnas i följande driftdata.
Vid mätning av operat:
SD 54611 \$SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0
Vid mätning av verktyg:
SD 54636 \$SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 för kalibrering i maskinkoordinatsystemet
SD 54651 \$SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 för kalibrering i operatkoordinatsystemet
Kalibrera mätproben på nytt (avstämning) eller ange nytt S_PRNUM.

61445 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera hållarvinkeln

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera inmatningen av hållarvinkeln i verktygskorrektören
Vid skärläge 1-4 måste hållarvinkeln vara större än eller lika med 90° och mindre än 180°,
vid skärläge 5-8 måste den vara större än 0° och mindre än 90°.

61446 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera platt- och frivinklarna

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera inmatningen av platt- resp. frivinkeln i verktygskorrektören!

61501 [Kanal %1:] Block %2: Simulation är aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:**Åtgärd:** Avsluta simulationen**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61502 [Kanal %1:] Block %2: Ingen verktygskorrektör aktiv**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** Ett verktygsnummer måste programmeras**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61503 [Kanal %1:] Block %2: Skärkorrektur vänster eller höger**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** Programmering av ett verktygskorrektörsvärde krävs**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61504 [Kanal %1:] Block %2: _KNG för inriktning felaktig**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:****Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61505 [Kanal %1:] Block %2: Frikörningssträckan är mindre än 1mm**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** Öka frikörningssträckan**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61506 [Kanal %1:] Block %2: Inkörningssträckan är mindre än 1mm**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** Öka inkörningssträckan**Programfortsättning:** Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61507 [Kanal %1:] Block %2: Säkerhetsavståndet är mindre än 1mm**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:**

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61508 [Kanal %1:] Block %2: Förinställningen av axelhöjden felaktig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61509 [Kanal %1:] Block %2: Förinställningen av skärpverktygets position felaktig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61510 [Kanal %1:] Block %2: Testmatning aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Koppla från testmatningen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61511 [Kanal %1:] Block %2: Axelposition eller verktygsskär D1/D2 felaktigt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61512 [Kanal %1:] Block %2: Längsposition saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61513 [Kanal %1:] Block %2: Skärpverktyg till vänster och lutande skiva

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61514	[Kanal %1:] Block %2: Skivtyp saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61515	[Kanal %1:] Block %2: Frikörningssträckan är mindre än eller lika med skärpavståndet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ändra frikörningssträckan
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61517	[Kanal %1:] Block %2: Vinkeln för den lutande slipskivan saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Mata in vinkeln under \$TC_TPG8
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61518	[Kanal %1:] Block %2: Skivans axelhöjd måste vara större än skivans radie
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ändra axelhöjden eller skivans radie
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61519	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningstypen felaktig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Belägg parameter B_ART med värdet 1 till 3
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61520	[Kanal %1:] Block %2: Extra korrektörer ej satta
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Sätt MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61521 [Kanal %1:] Block %2: Aktuell skivbredd för stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Minska skivbredden

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61522 [Kanal %1:] Block %2: Överlappet större än eller lika med den aktuella skivbredden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Minska överlappet

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61523 [Kanal %1:] Block %2: Nollsignal mättång saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera mätstångsignalen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61524 [Kanal %1:] Block %2: Lutningsvinkeln är felaktig

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Lutningens inmatningsvinkel måste vara $>-90^{\circ}$ och $<90^{\circ}$

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61525 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig skivtyp

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Ändra skivtypen \$TC_TPC1

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61526 [Kanal %1:] Block %2: Operatets radie =0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Mata in en operatradie >0

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61527	[Kanal %1:] Block %2: Skivradien större än eller lika med operatradien
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ändra skivans radie eller operatets radie
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61529	[Kanal %1:] Block %2: Måttangivelse TUM har programmerats
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Grundsystem MD \$MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC stämmer inte överens med programmerad G-instruktion (G-grupp13)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61530	[Kanal %1:] Block %2: Förinställning av längdposition felaktig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera parametern längdposition
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61531	[Kanal %1:] Block %2: Längdpositionen i Z ej fastställd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Öka parametern inmatningssträck.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61532	[Kanal %1:] Block %2: Värdet för _LAGE är felaktigt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Korrigera parameterinnehållet för _LAGE.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61533	[Kanal %1:] Block %2: Ingen längd L1 under D... angiven
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Mata in längd L1 i slipskivans verktygskorrektör D
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61540	[Kanal %1:] Block %2: Felaktigt D-nummer / Skärpverktygets D-fält aktivt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ett D-nummer för verktyget måste programmeras som är < _GC_DNUM
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61541	[Kanal %1:] Block %2: Felaktigt skivtyp angiven
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	En riktig skivtyp måste väljas i verktygsförvaltningen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61542	[Kanal %1:] Block %2: Felaktig referenspunkt för skivan har valts vid val av skärpverktygets koordinatsystem
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ett D-nummer för verktyget måste programmeras som är < _GC_DNUM
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61543	[Kanal %1:] Block %2: Felaktigt skärpverktyg har valts vid val av skärpverktygets koordinatsystem
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ett skärpverktygsnummer >0 och <4 måste väljas
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61544	[Kanal %1:] Block %2: Skivdiametern utsliten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ny skiva nödvändig resp. kontrollera gränsvärdena för skivan
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61545	[Kanal %1:] Block %2: Skivbredden utsliten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Ny skiva nödvändig resp. kontrollera gränsvärdena för skivan
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61546	[Kanal %1:] Block %2: Skärpverktyg %4, förslitningsgräns längd 1 uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Nytt skärpverktyg nödvändigt resp. kontrollera skärpverktygets gränsvärden
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61547	[Kanal %1:] Block %2: Skärpverktyg %4, förslitningsgräns längd 2 uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Nytt skärpverktyg nödvändigt resp. kontrollera skärpverktygets gränsvärden
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61548	[Kanal %1:] Block %2: Skärpverktyg %4, förslitningsgräns längd 3 uppnådd
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Nytt skärpverktyg nödvändigt resp. kontrollera skärpverktygets gränsvärden
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61549	[Kanal %1:] Block %2: Felaktig skärpverktygstyp har valts
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera skärpverktygstyp vid inmatning
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61550	[Kanal %1:] Block %2: Vridning av plan med aktivt slipverktyg inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Insvängningen av planet är inte möjligt med ett aktivt slipverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in till ett fräsverktyg, innan invridning av planet. Alarmet kan maskas bort med SD 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61551	[Kanal %1:] Block %2: Inställning av fräsverktyg med aktivt slipverktyg inte möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Inställningen av fräsverktygen är inte möjligt med ett aktivt slipverktyg.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in ett fräsverktyg, innan du anropar igångsättningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61552 [Kanal %1:] Block %2: Uppriktning av fräsverktyg med aktivt slipverktyg inte möjligt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Uppriktningen av fräsverktygen är inte möjligt med ett aktivt slipverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in ett fräsverktyg, innan du anropar uppriktningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61553 [Kanal %1:] Block %2: Uppriktning av slipverktyg endast möjligt med aktivt slipverktyg

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Uppriktningen av slipverktygen är endast möjligt med ett aktivt slipverktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Växla in ett slipverktyg innan du anropar uppriktningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61555 [Kanal %1:] Block %2: Skivdiameter =0, SUG-beräkning ej möjlig

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera diametern
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61556 [Kanal %1:] Block %2: Fas och radie vänster skivkant ej möjligt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61557	[Kanal %1:] Block %2: Fas och radie höger skivkant ej möjligt
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61558	[Kanal %1:] Block %2: Fas/radie+axelhöjd är större än återgångshöjden vänster skivkant
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61559	[Kanal %1:] Block %2: Fas/radie+axelhöjd är större än återgångshöjden höger skivkant
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61560	[Kanal %1:] Block %2: Ansättningen i Z-riktning per slag är för stor eller så är skivan för smal
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Minska parametern för ansättningssträckan eller använd ett annat verktyg
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61561	[Kanal %1:] Block %2: Matningen på vänstra skivkanten är mindre än eller lika med noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61562	[Kanal %1:] Block %2: Matningen på högra skivkanten är mindre än eller lika med noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61563	[Kanal %1:] Block %2: Matningen på diametern är mindre än eller lika med noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61564	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Matning nedsänkning är mindre än eller lika med noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61565	[Kanal %1:] Block %2: Matning skärpning är mindre än eller lika med noll
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61566	[Kanal %1:] Block %2: Fas/radie är större än skivbredden
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera värde i skivdata
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61567	[Kanal %1:] Block %2: %4 Totala ansättningsdjupet och summan av ansättningarna måste ha samma förtecken
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label kanalnummer
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera förtecknet hos ansättningen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61568	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel vid profileringen %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	-103: Bearbetning inte möjlig -121: Avbrott på grund av minnesproblem
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: -103: Kontrollera slipskivans kontur resp. skärpverktygets position passar inte till konturen
 -121: Kontrollera slipskivans kontur och teknologiska data
 Ring SIEMENS-Hotline

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61569 %[[Kanal %1:] Block %2: %]bearbetningsplan vid profileringarna ny och fortsätt olika

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Bearbetningsplan måste vara lika vid profileringarna ny och fortsätt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61570 %[[Kanal %1:] Block %2: %]profileringstyp vid profileringen Ny och Fortsätt olika

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Profileringstyp (axelparallellt, konturparallellt) måste vara lika vid profileringen Ny och Fortsätt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61571 %[[Kanal %1:] Block %2: %]ansättningsriktning vid profileringen Ny och Fortsätt olika

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Ansättningsriktningen måste vara lika vid profileringen Ny och Fortsätt.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61572 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Slipskivan passar inte till profilering Fortsätt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Vid profileringen Fortsätt måste samma slipskivan användas som vid profileringen Ny.
Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61573 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Slipskivans skär passar inte till profilering Fortsätt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Vid profileringen Fortsätt måste samma skär hos slipskivan användas som vid profileringen Ny.
Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61574 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i kontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: -1: Konturen är inte kontinuerlig

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera programmeringen av konturen
 -1: Konturen måste vara kontinuerlig i bearbetningsaxeln
Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61575 %[[Kanal %1:] Block %2: %]G0-block i slipskivans konturbeskrivning

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Slipskivans konturbeskrivning innehåller G0-block.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - G0-block får inte ingå i konturbeskrivningen.
 - Kontrollera om fram- och fränkörningsrörelser till slipskivan ingår i konturbeskrivningen. Är detta fallet, så avlägsnas dessa.
Programfortsättning: Radera alarmer med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61576 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Med aktivt verktyg är skivprofilen inte exakt bearbetbar.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Med verktygsvinkeln (fri- och hållarvinkel) för aktivt skärpverktyg kan skivprofilen inte bearbetas exakt.
 Med den aktuella verktygsvinkeln kommer restmaterial att bli kvar.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera verktygsvinkeln (fri- och hållarvinkel) för aktivt skärpverktyg resp. kontur. Använd annat skärpverktyg.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61601 [Kanal %1:] Block %2: För liten diameter på färdigt operat

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera parameter SPD eller DIATH
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61602 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt definierad verktygsbredd

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Insticksstålet är bredare än programmerad insticksbredd.
Åtgärd:	Kontrollera verktyget eller programändring
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61603 [Kanal %1:] Block %2: Instickform felaktigt definierad

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Radier/faser i instickets botten passar inte till insticksbredd. Planinstick på ett parallellt till längsaxeln löpande konturelement är inte möjligt.
Åtgärd:	Kontrollera parameter VARI
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61604 [Kanal %1:] Block %2: Aktivt verktyg lämnar programmerad kontur

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Konturskada på fallande kontur beroende på friskärningsvinkeln på använt verktyg.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd ett annat verktyg resp. kontrollera konturunderprogrammet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61605 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt programmerad kontur

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Icke tillåten fallande kontur upptäckt.

Åtgärd: Kontrollera konturprogrammet
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61606 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid beredning av kontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid bearbetning av konturen har ett fel hittats, detta alarm kommer alltid tillsammans med ett NCK-alarm 10930-10934, 15800 eller 15810.

Åtgärd: Kontrollera konturunderprogrammet
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61607 [Kanal %1:] Block %2: Startplan felaktigt programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den före cykelavropet uppnådda startpunkten ligger utanför den av konturunderprogrammet beskrivna fyrkanten.

Åtgärd: Kontrollera startpunkten före cykelanruppet
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61608 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt skärläge programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Skärläge 1...4 passande till fristickets form måste programmeras.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61609 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt definierad form

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera parametern för fristicksform resp. kontrollera spår- eller fickform.
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61610 [Kanal %1:] Block %2: Inget inmatningdjup programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera parameter MID
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61611	[Kanal %1:] Block %2: Ingen skärningspunkt hittad
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen skärningspunkt kunde beräknas med konturen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera konturprogrammeringen eller ändra ansättningsdjupet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61612	[Kanal %1:] Block %2: Synkroniserad gängbearbetning inte möjlig
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Åtgärd:	Kontrollera förutsättningarna för den synkroniserade gängbearbetningen: - Det får inte vara någon Toolcarrier aktiv. - Det får inte vara någon transformation aktiv. - Det får inte vara någon rotation aktiv. Välj eventuellt bort synkronisering av gängen.
61613	[Kanal %1:] Block %2: Fristickets position felaktigt definierat
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera värdet i parameter _VARI
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61614	[Kanal %1:] Block %2: %4-spegling i nollpunktsförflyttningen för huvudspindeln inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Nollpunktsförflyttningen för huvudspindelbearbetningen får inte ha någon Z-spegling.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort Z-speglingen vid den använda nollpunktsförflyttningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.
61615	[Kanal %1:] Block %2: %4-spegling i nollpunktsförflyttningen för subspindeln inte tillåtet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Nollpunktsförflyttningen för subspindelbearbetningen får inte ha någon Z-spegling.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort Z-speglingen vid den använda nollpunktsförflyttningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61616 [Kanal %1:] Block %2: Aktuellt skärläge %4 otillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vid avspåning av hörn är skärläge 1 till 4 tillåtna.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61617 [Kanal %1:] Block %2: Maximalt spindelvarvtal för svarvspindeln inte angivet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det maximala spindelvarvtalet för svarvspindeln har inte angivits.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Ange det maximala spindelvarvtalet för svarvspindeln.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61618 [Kanal %1:] Block %2: Svarvspindel är inte uppsatt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ingen svarvspindel uppsatt.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Sätt upp svarvspindeln i MD52206 \$MCS_AXIS_USAGE
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61619 [Kanal %1:] Block %2: Svarvspindeln är inte korrekt uppsatt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Svarvspindeln är inte korrekt uppsatt.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera svarvspindelns idrifttagning. Kontrollera maskindata MD20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED, MD20080 \$MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB och MD52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61620 [Kanal %1:] Block %2: %4-speglning för subspindelns linjärxel inte tillåten

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Subspindelbearbetningens linjärxel får inte ha någon Z-speglning.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj bort Z-speglningen vid den använda nollpunktsförflyttningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61621 [Kanal %1:] Block %2: Den rundade gängans öppningsvinkel är för stor

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Gängans rundhet är för stor.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera parameter XS resp. RS
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61622 [Kanal %1:] Block %2: Toolcarrier för svarvbearbetning inte uppsatt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För svarvbearbetning har ingen Toolcarrier satts upp.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Sätt upp en Toolcarrier med rundaxlarna: B-axel och verktygsspindel. Sätt beteckningen "B-axelkinematik".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61623 [Kanal %1:] Block %2: Toolcarrier för fräsbearbetning på huvudspindeln inte uppsatt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För fräsbearbetning på huvudspindeln har ingen Toolcarrier satts upp.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Sätt upp en Toolcarrier med rundaxlarna: B-axel och huvudspindel. Sätt inte beteckningen "B-axelkinematik".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61624 [Kanal %1:] Block %2: Toolcarrier för fräsbearbetning på subspindeln inte uppsatt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För fräsbearbetning på subspindeln har ingen Toolcarrier satts upp.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Sätt upp en Toolcarrier med rundaxlarna: B-axel och subspindel. Sätt inte beteckningen "B-axelkinematik".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61625 [Kanal %1:] Block %2: Programmerat vinkelvärde ligger inte i Hirth-tandningens raster: %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett vinkelvärde har programmerats, vilket inte ligger i Hirth-tandningens raster.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera ett vinkelvärde som ligger i Hirth-tandningens raster.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61626 [Kanal %1:] Block %2: Med de programmerade vinkelvärdena ligger skärplattan inte i svarvplanet %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Det har programmerats vinkelvärden med vilka skärplattan inte ligger i svarvplanet.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmera passande vinkelvärden eller använd programmering med "Beta" och "Gamma".
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61700 %[Kanal %1:] Block %2: %]Namn på programmet som skall skapas saknas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	--

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera parameter PRG

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61701 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Kontur %4 finns inte

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera parameter CON
 - Kontrollera konturuppropet
 - Kontrollera om konturerna finns i programkatalogen (operat, subprogram eller huvudprogram)

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61702 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i färdigkonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om lablarna finns i färdigkonturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61703 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i råämneskonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om lablarna finns i råämneskonturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61704 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Färdigkontur saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

- Kontrollera konturanropet (CYCLE62)

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61705 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Råämneskontur saknas

Parameter:

%1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

- Kontrollera konturuppropet

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61706 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i färdigkonturen %4

Parameter:

%1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

- Kontrollera programmeringen av färdigkonturen

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61707 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i råämneskonturen %4

Parameter:

%1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd:

- Kontrollera programmeringen av råämneskonturen

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61708 %[[Kanal %1:] Block %2: %]För många konturer angivna

Parameter:

%1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera antalet konturer - Maximalt två konturer (färdig- och räämneskontur) - Minimalt en kontur (färdigkontur)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61709 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Skärradien för liten

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera verktygets skärradie i verktygsförvaltningen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61710 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Beräkningen har avbrutits

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Beräkningen har avbrutits via PI-service, försök igen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61711 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ansättningen D är större än verktygets plattbredd

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera ansättningen D i förhållande till verktygets plattbredd i verktygsförvaltningen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61712 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ansättningen DX eller DZ är större än verktygets plattlängd

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera ansättningen DX eller DZ i förhållande till verktygets plattlängd i verktygsförvaltningen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61713 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Verktygsradien större än halva plattbredden

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera verktygsradien och plattbredden hos verktyget (insticksstål, avsticksstål)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61714 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel vid kontursvarningen %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	-103: Bearbetning inte möjlig -121: Avbrott på grund av minnesproblem
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	-103: Kontrollera konturen resp. verktygets position passar inte till konturen -121: Kontrollera kontur och teknologiska data Ring SIEMENS-Hotline
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61730 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningsområdet ligger utanför begränsningen

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera bearbetningsområdet och begränsningarna
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61731 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Konturriktningen kan inte fastställas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	--

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera konturerna
 - Kontrollera om det finns en startpunkt för konturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61732 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Det finns inget material att bearbeta

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera färdig- och råämneskonturens programmering, speciellt positionen i förhållande till varandra

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61733 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Skärläget stämmer inte överens med bearbetningsriktningen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera programmerad bearbetningsriktning i förhållande till verktygets skärläge

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61734 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Färdigdetaljens kontur ligger utanför råämneskonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera programmeringen av färdig- och råämneskonturen, speciellt positionen i förhållande till varandra

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61735 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ansättningen D är större än verktygets plattlängd

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera i verktygsförvaltningen ansättning D i förhållande till verktygets plattlängd
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61736 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningens skärdjup större än verktygets största skärdjup

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61737 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningens skärdjup mindre än verktygets minsta skärdjup

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61738 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Felaktigt skärläge

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera skärläget i verktygsförvaltningen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61739 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Råämnet måste ha en sluten kontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om råämneskonturen är sluten
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61740	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Kollision genom framkörning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Välj startpositionen så, att en kollisionfri framkörning till konturen är möjlig
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61741	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Axel i det negativa området
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera axelns position i ordinatan
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61742	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Återgångsplan %4 ligger inom bearbetningsområdet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Vid invändig bearbetning kontrollera bearbetningsområdet i förhållande till det angivna återgångsavståndet (\$SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61743	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Ledande kanal för 2-kanalig bearbetning saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om en ledande kanal är definierad
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61744 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Följekanal för 2-kanalig bearbetning saknas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om en följekanal är definierad
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61745 %[[Kanal %1:] Block %2: %]2-kanalig bearbetning aktiv i 2 ledande kanaler (%4)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om 2 ledande kanaler är aktiva - Kontrollera om den andra bearbetningen är aktiv i mer än 2 kanaler samtidigt. - Det får alltid bara vara 2 kanaler aktiva, en ledande- och en följekanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61746 %[[Kanal %1:] Block %2: %]2-kanalig bearbetning redan aktiv i kanalerna (%4)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om den tvåkanaliga bearbetningen samtidigt är aktiv i mer än 2 kanaler. - Det får alltid bara vara 2 kanaler aktiva, en ledande kanal och en följekanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61747 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Felaktig ledande kanal för 2-kanalig bearbetning (%4)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	--

Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om det program i den ledande kanalen som valts via parameter Partnerkanal i följekanalens program körs i kanalen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61748 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetningsplan i ledande- och följekanal olika

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Bearbetningsplanet måste vara lika i ledande- och följekanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61749 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Teknologi i ledande- och följekanal olika

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Teknologin (avspåning/-rest, instick/-rest, insticksvarvning/-rest) måste vara lika i ledande- och följekanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61750 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Bearbetning i ledande- och följekanal olika

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Bearbetningen (grov-/finbearbetning) måste vara lika i ledande- och följekanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61751 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Måttsystemen i ledande- och följekanal olika

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Mättsystemen (G-grupp: 13 (G70, G71, G700, G710)) måste vara lika i ledande- och följekanal.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61752 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Verktygens skärläge eller skärriktning är olika

Parameter:

%1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd:

- Verktygens skärläge och skärriktning måste vara lika i ledande- och följekanal.

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61753 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Skillnaden i verktygsradierna för stor

Parameter:

%1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd:

- Verktysradierna får vid grovbearbetning maximalt skilja sig från varandra med finbearbetningsmålet.

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61754 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Verktygsradierna måste vid finbearbetning vara lika stora

Parameter:

%1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:

Interpreterstopp

Cykelstart spärrad i denna kanal.

Bitar sätts i gränssnitt.

Visning av alarm.

Åtgärd:

- Kontrollera att verktygsradierna i ledande- och följekanalerna är lika stora

Programfortsättning:

Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61755 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Plattbredderna är inte lika stora

Parameter:

%1 = Kanalnummer

%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera att plattbredderna för stickverktygen i ledande- och följekanalerna är lika stora.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61756 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Flerkanalig bearbetning ej möjlig p.g.a. verktygskollision

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Genom den flerkanaliga bearbetningen med den programmerad parametern kommer det att bli en verktygskollision.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Vänligen anpassa parametern (förflyttning DCH) så, att en flerkanalig bearbetning är möjlig eller använd den enkanaliga bearbetningen.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61757 %[[Kanal %1:] Block %2: %] Den färdiga detaljen ligger utanför insticksgränserna

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den färdiga detaljen ligger utanför de angivna insticksgränserna.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera positionen hos den färdiga detaljen i förhållande till insticksgränserna XDA och XDB

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61758 %[[Kanal %1:] Block %2: %] Huvudspindelmaskinaxeln i styr- och följekanalerna olika

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Huvudspindelns maskinaxelreferens är olika i styr- och följekanal.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera maskindatana 35000 \$MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 \$MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 \$MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND och 20070 \$MC_AXCONF_MACHAX_USED

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61800 [Kanal %1:] Block %2: Ext. CNC-system saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Maskindata för externt språk MD18800: \$MN_MM_EXTERN_LANGUAGE resp. optionsbit 19800 \$ON_EXTERN_LANGUAGE är inte satt.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61801 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig G-kod vald

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I programupprop CYCLE300<värde> har ett, för det angivna CNC-Systemet, otillåtet talvärde programmerats eller i Cykel-Setting-Data har ett felaktigt värde angivits för G-Code-Systemet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61802 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig axeltyp

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Programmerad axel är tillordnad en spindel

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61803 [Kanal %1:] Block %2: Programmerad axel saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den programmerade axeln finns inte i systemet.

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera parameter _AXN
Kontrollera MD20050-20080

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61804 [Kanal %1:] Block %2: Programmerad position går förbi referenspunkt

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Programmerad mellanpunkt eller aktuell position befinner sig bakom referenspunkten.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61805 [Kanal %1:] Block %2: Värde programmerat absolut och inkrementellt

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmerad mellanposition är programmerad både inkrementellt och absolut.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61806 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig axeltillordning

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Axlarnas ordningsföljd är felaktig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	--
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61807 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig spindelriktning programmerad (aktiv)

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den programmerade spindelriktningen motsäger den i cykeln förutbestämda spindelriktningen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera parametrar SDR och SDAC
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61808 [Kanal %1:] Block %2: Slutborrdjup eller singelborrdjup saknas

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Totaldjup Z eller singelborrdjup Q saknas i G8x-blocket (Första anrop av cykeln).

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61809 [Kanal %1:] Block %2: Otillåten borrposition

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: --

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61810 [Kanal %1:] Block %2: ISO-G-kod ej möjlig

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I anropsblocket är ett ej tillåtet ISO-axelnamn programmerat.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61811 [Kanal %1:] Block %2: ISO-axelnamn ej tillåtet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I anropsblocket är ett ej tillåtet talvärde programmerat.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61812 [Kanal %1:] Block %2: Värde(n) i externt cykelanrop är felaktigt definierade

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: I anropsblocket är ett ej tillåtet talvärde programmerat.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61813 **[Kanal %1:] Block %2: GUD-värde felaktigt definierat**

Förklaring: I cykeldriftdata
 är ett ej tillåtet talvärde programmerat.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61814 **[Kanal %1:] Block %2: Polarkoordinater ej möjligt med cykel**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: --

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61815 **[Kanal %1:] Block %2: G40 ej aktiv**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer

Förklaring: Före cykelanropet var G40 aktiv.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61816 **[Kanal %1:] Block %2: Axlar ej på referenspunkt**

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: --

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61817 [Kanal %1:] Block %2: Axelkoordinater innanför skyddsområdet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: --

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61818 [Kanal %1:] Block %2: Gränsvärden för axelområde är lika

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: --

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61819 [Kanal %1:] Block %2: Kollisionsfara vid återgång: Verktyget påverkar programmerad kontur

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid G70 i ISO-mode påverkas konturen vid återgång till startpunkten.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: I slutet av konturen infoga ett G1-block med startpunktens höjd.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61840 [Kanal %1:] Block%2: Cykelfel vid utförandet av den Automatiska Servo Optimeringen: ACK=%3, SEQ=%4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Kvitteringsmode
 %4 = MMC sekvensnummer

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61841 [Kanal %1:] Block %2: Nödvändiga GUDar för Automatisk Servo Optimering saknas: %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = saknade GUDar

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61842 [Kanal %1:] Block %2: Anrop av en cykel för Automatisk Servo Optimering inte tillåtet: %3

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label
 %3 = Caller

Förklaring: Anrop av CYCLE75x är inte tillåtet, eftersom denna anropas av en cykel från standard- eller tillverkarcykelkatalogen.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: För anropet av CYCLE75x krävs tillverkarlösenordet.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61850 [Kanal %1:] Block %2: Mantelytettransformation inte frigiven.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Mantelytettransformationen är inte frigiven för ShopMill.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61851 [Kanal %1:] Block %2: Ingen passande transformation uppsatt: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:	Den önskade transformationen är inte uppsatt på denna maskin.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61852	[Kanal %1:] Block %2: Transformationen för detta plan inte uppsatt: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Transformationen är inte uppsatt för det använda planet. Byt plan.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61853	[Kanal %1:] Block %2: Felaktigt plan för bearbetning med rundaxel: %4
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	I det aktuella planet kan det inte bearbetas på rundaxeln. Vänligen byt plan.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61854	[Kanal %1:] Satz %2: Underprogramnivå för blocksökning för djup
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Underprogramnivån är för djup för blocksökningen.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Utför blocksökning till annat block.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61855	[Kanal %1:] Block %2: Målpunkten ligger i återgångsområdet
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Den angivna målpunkten ligger i återgångsområdet.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Ändra målpunkt resp. återgångsområde.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61856 [Kanal %1:] Block %2: Absolut inmatning av nollpunktsförflyttningsvärdet inte frigivet

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Den absoluta inmatningen av nollpunktsförflyttningsvärdet är inte frigivet.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: 52212 \$MCS_FUNCTION_MASK_TECH bit 6: Nollpunktsförflyttningsvärde ZV inte absolut inmatningsbart (ShopTurn).

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61857 [Kanal %1:] Block %2: Ingen rundaxel för råämnesupptagande uppsatt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Ingen rundaxel för råämnesupptagande uppsatt.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera MD52207 \$MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61858 [Kanal %1:] Block %2: Svarvbearbetning endast möjligt med i mitten uppspant råämne.

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: En svarvbearbetning är endast möjlig med i mitten uppspant råämne.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: Använd ett i mitten uppspant råämne.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61859 [Kanal %1:] Block %2: Svarvbearbetning inte frigiven

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: På maskinen är svarvdrift inte uppsatt.

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Kontrollera maskindata: 52201 \$MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (svarvdrift).
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61860 [Kanal %1:] Block %2: Svarvbearbetning endast möjligt på svarvspindel

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	För svarvdrift som uppspänning har ingen svarvspindel valts.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	För svarvdrift som uppspänning välj en svarvspindel.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61861 [Kanal %1:] Block %2: Pinoldockan inte vald i denna kanal

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Pinoldockan har valts i en annan kanal, men inte i denna kanal. Olika val/bortval leder till en motsägelse. Vid val av pinoldocka får subspindeln inte positioneras. Vid bortval av pinoldockan skall subspindeln däremot positioneras.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Välj eller välj bort pinoldockan genomgående i alla kanaler.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61862 [Kanal %1:] Block %2: Anrop av en ShopTurn-cykel i ett ShopMill-program inte tillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Ett försök har gjorts att anropa en ShopTurn-cykel i ett ShopMill-program.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Radera block.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61863 [Kanal %1:] Block %2: Anrop av en ShopMill-cykel i ett ShopTurn-program inte tillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	--

Förklaring:	Ett försök har gjorts att anropa en ShopMill-cykel i ett ShopTurn-program.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Radera block.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61864 [Kanal %1:] Block %2: Valet av pinoldocka ja/nej måste vara lika i alla kanaler

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Valet av pinoldocka ja/nej måste vara lika i programhuvudet i alla kanaler.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd för pinoldocka ja/nej samma val i programhuvudet i alla kanaler.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61865 [Kanal %1:] Block %2: Anrop av en ShopTurn-cykel endast tillåtet i ett ShopTurn-program

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En ShopTurn-cykel får inte användas utanför ett ShopTurn-program, eftersom de behövliga omgivande variablerna annars inte är satta.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anropa ShopTurn-cykler i ett ShopTurn-program. Är detta inte möjligt, måste uppgiften programmeras med G-kod.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61866 [Kanal %1:] Block %2: Anrop av en ShopMill-cykel endast tillåtet i ett ShopMill-program

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	En ShopMill-cykel får inte användas utanför ett ShopMill-program, eftersom de behövliga omgivande variablerna annars inte är satta.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Anropa ShopMill-cykler i ett ShopMill-program. Är detta inte möjligt, måste uppgiften programmeras med G-kod.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61867 [Kanal %1:] Block %2: Vid ändplan C får lyftmättet inte vara större än avståndet till mittpunkten.

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	---

Förklaring:	Lyftmåttet är för stort. Vid ändplan C får lyftmåttet inte vara större än avståndet till mittpunkten. I annat fall sker lyftet i det negativa området, vilket leder till en vridning av svarvspindeln.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd ett mindre lyftmått eller möjligen ändplan Y.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61868	[Kanal %1:] Block %2: Programmet har skapats på en annan maskin och måste anpassas.
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Programmet har skapats på en annan maskin och innehåller programdelar, som inte är utförbara på denna maskin.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Programmet måste anpassas i ShopMill/ShopTurn-editorn.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61869	[Kanal %1:] Block %2: Blocksökning endast möjlig med beräkning
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid ShopMill och ShopTurn är endast en blocksökning med beräkning möjlig.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Använd annan blocksökningsmode.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61870	[Kanal %1:] Block %2: Kollisionsfara vid den automatisk återgången. Drag tillbaka verktyget manuellt!
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	Vid den automatisk återgången finns kollisionsfara.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Drag tillbaka verktyget manuellt!
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61900	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Namn på programmet som skall skapas saknas
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera parameter PRG

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61901 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Kontur %4 finns inte

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera konturuppropet
 - Kontrollera om konturen finns i programkatalogen (operat, subprogram eller huvudprogram)

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61902 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i fickkonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om det finns labels i fickkonturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61903 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i råämneskonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om lablarna finns i råämneskonturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61904 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i ökonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om det finns labels i ökonturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61905 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i tappkonturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om det finns labels i tappkonturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61906 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Label %4 finns inte i konturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera om labels finns i konturen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61907 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fickkontur saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera konturuppropet

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61908 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Råämneskontur saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera konturuppropet
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61909 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i fickkontur %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera fickkonturens programmering
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61910 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i råämneskonturen %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera programmeringen av råämneskonturen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61911 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i ökontur %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera ökonturens programmering - Kontrollera, om ökonturen är sluten - Kontrollera konturen efter självskär
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61912 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i tappkontur %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera tappkonturens programmering

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61913 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel i kontur %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera konturens programmering

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61914 %[[Kanal %1:] Block %2: %]För många konturer angivna

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera antalet konturer

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61915 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fräsradien för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera fräsens radie i verktygsförvaltningen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61916 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Beräkningen har avbrutits

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Beräkningen har avbrutits via PI-service, försök igen
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61917 %[[Kanal %1:] Satz %2: %]Kombinationen centrering/förborring och tappning inte tillåtet

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Bearbetning av tappar i samband med förborring/centrering inte tillåtet!
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61918 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fräsradien för restmaterialbearb. måste vara < referensverktygets fräsradie

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera fräsradien för restmaterialbearbetningen, den måste vara mindre än fräsradien hos referensverktyget!
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61919 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Referensverktygets radie för liten

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera referensverktygets radie!
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61920 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fel vid konturfräsningen %4

Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
-------------------	--

Förklaring:	3020: Det finns inte längre något minne till förfogande 3022: Konturen är felaktig 3023: Kontrollera konturen (konturen innehåller eventuellt för små element) 3356: Restmaterialet kan inte bearbetas fullständigt med det använda verktyget.
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	3020, 3022 och 3023: Kontrollera konturen och de teknologiska datana 3356: Vid restbearbetning måste ett verktyg med mindre diameter användas, med vilket restmaterialet kan bearbetas fullständigt. Ring SIEMENS-Hotline
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61930	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Det finns ingen kontur
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera konturuppropet - Kontrollera om konturen finns i programkatalogen (operat, subprogram eller huvudprogram)
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61931	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Konturen är inte sluten
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera om konturerna är slutna
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61932	%[[Kanal %1:] Block %2: %]Kontur med självskär
Parameter:	%1 = Kanalnummer %2 = Blocknummer, Label
Förklaring:	
Reaktion:	Interpreterstopp Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Modifiera konturprogrammeringen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61933 %[[Kanal %1:] Block %2: %]För många konturelement

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Modifiera konturprogrammeringen, försök därmed att minska antalet konturelement

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61934 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Programmering av bearbetningsplan är inte tillåtet här

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Modifiera konturprogrammeringen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61935 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Programmering av måttssystem tum/mm är inte tillåtet här

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Modifiera konturprogrammeringen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61936 %[[Kanal %1:] Block %2: %]G0 är inte tillåtet i konturprogrammeringen

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Modifiera konturprogrammeringen, ersätt G0 med G1

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61937 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fickdjupet felaktigt programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera parameter Z1

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61938 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Startpunktangivelse saknas

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera parametern för startpunkten,
 - vid G17: XS, YS
 - vid G18: ZS, XS
 - vid G19: YS, ZS

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61939 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Cirkel utan mittpunkt

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera konturprogrammeringen, speciellt cirkelprogrammeringen

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61940 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Startpunktangivelsen felaktigt programmerad

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Korrigera startpunkten

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61941 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Helixradien för liten

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Öka helixradien

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61942 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Helix skadar konturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera helixradien, minska om möjligt

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61943 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fram-/frånkörningsrörelsen skadar konturen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Om möjligt minska säkerhetsavståndet SC.

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61944 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Rampsträckan för kort

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid pendlande nedsänkning kommer meddelandet "Rampsträckan för kort" när verktyget på rampsträckan befinner sig mindre än fräsradiet diametern från nedsänkningpunkten eller bearbetningsdjupet inte uppnått.

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Minska nedsänkningvinkeln när verktyget befinner sig för nära in på nedsänkningpunkten
 - Öka nedsänkningvinkeln när verktyget inte uppnår bearbetningsdjupet
 - Använd verktyg med mindre radie
 - Använd annan nedsänkningssmode

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61945 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Planinmatningen för stor, resthörn kommer att finnas kvar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera parametern för planinmatning
- vid G17: DXY
- vid G18: DZX
- vid G19: DYZ

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61946 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ökontur förekommer två gånger

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Radera dubbel ökontur

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61947 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Tappkontur förekommer två gånger

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Radera dubbel tappkontur

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61948 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Det finns inget material att bearbeta

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera programmeringen konturer
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61949 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Ön ligger utanför fickan

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Kontrollera programmeringen av ö-/fickkontur
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61950 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Det finns inget restmaterial

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: --
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61951 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Fräsradien för restmaterial för stor

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - Använd en fräs med mindre radie
Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

61952 %[[Kanal %1:] Block %2: %]Restmaterialfräsens radie för liten i förhållande till referensfräsen

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Interpreterstopp
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: - För restmaterialbearbetningen använd en fräs med större radie

Programfortsättning: Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

62000 [Kanal %1:] Block %2: Växla in nytt verktyg

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Var god växla in ett nytt verktyg.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62098 [Kanal %1:] Block %2: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Detta alarm används för olika ändamål.
Vänligen beakta alarmtexten.

Åtgärd: Avhängigt av alarmtexten

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62100 [Kanal %1:] Block %2: Ingen borrhcykel aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Före anrop av borrhcykeln är ingen borrhcykel modalt anropad.

Åtgärd: Kontrollera om det innan avrop av borrhcykel har anropats en modal borrhcykel.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62101 [Kanal %1:] Block %2: Felaktig fräsriktning - G3 skapas

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Med- eller motfräsning programmerad. Spindeln rörde sig dock inte vid cykelanrop.

Åtgärd: Kontrollera värdet i parameter CDIR.

62102 [Kanal %1:] Block %2: Ficka bearbetas inte fullständigt vid finskär

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Visning av alarm.
Reaktion:

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62103 [Kanal %1:] Block %2: Inget finskärsmått programmerat

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Det är inget finskärsmått programmerat, trots att denna bearbetning kräver det.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Programmera finskärsmått

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62104 [Kanal %1:] Block %2: Borr-cykelnummer felaktigt definierad

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62105 [Kanal %1:] Block %2: Antalet kolumner eller rader är 0

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera parameter _NUM1 och _NUM2.

62106 [Kanal %1:] Block %2: Felaktigt värde för övervakningsstatus hos verktygsövervakning

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62107 [Kanal %1:] Block %2: Parameter %4 felaktigt definierad vid verktygsövervakning i cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62108 [Kanal %1:] Block %2: Fel vid funktionen verktygsövervakning i cykler

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd:

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62180 [Kanal %1:] Block %2: Ställ in rundaxlar %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Exempel för visningen av den vridningsvinkel som ställs in för manuella rundaxlar:
62180 "Ställ in rundaxlarna B=32.5° C=45°"

Åtgärd: Inställningsvinkel vid manuell rundaxel

62181 [Kanal %1:] Block %2: Ställ in rundaxel %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Exempel för visningen av den vridningsvinkel som ställs in för en manuell rundaxel:
62181 "Ställ in rundaxel B=32.5°"

Åtgärd: Inställningsvinkel vid manuell rundaxel

62182 [Kanal %1:] Block %2: Växla in vridbart huvud: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Uppmaning, växla in vridbart huvud.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62183 [Kanal %1:] Block %2: Växla ur vridbart huvud: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62184 [Kanal %1:] Block %2: Byt vridbart huvud: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring:

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: --

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62185 [Kanal %1:] Block %2: Vinkel anpassad till vinkelraster: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: %4 Vinkelskillnad vid Hirthtandning.

Åtgärd: Kontrollera idrifttagningen av vridningen CYCLE800.

62186 [Kanal %1:] Block %2: Ingen vridning i JOG --> NPF G%4 aktiv och totala bas NPF (G500) innehåller vridningar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid vridning i JOG kan ingen vridning skrivas i nollpunktsförflyttningen NPF, om det redan finns vridningar i den totala grundoffseten NPF eller i basreferensen kan felmeddelande 62186 maskas bort -> se settingdata 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Åtgärd: %4 nummer på deb aktiva nollpunktsförflyttningen NPF.

62187 [Kanal %1:] Block %2: Vridning i JOG - G500 aktiv och totala bas NPF eller basreferensen innehåller vridningar

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Vid vridning i JOG kan ingen vridning skrivas i nollpunktsförflyttningen NPF, om, med aktiv G500, vridningar redan finns i totala grundoffseten NPF eller i basreferensen kan felmeddelande 62187 maskas bort -> se settingdata 55410 \$SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Åtgärd: se upplysning till 62186 och 62187.

62200 [Kanal %1:] Block %2: Starta spindel

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Gängningen stoppades innan bearbetningen påbörjades, eftersom spindeln står stilla.

Åtgärd: Starta verktygsspindeln innan bearbetning av gängan.

62201 [Kanal %1:] Block %2: Z-förskjutning inverkar inte på returplanet!

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Returplanet hänför sig till arbetsstycket. Därigenom inverkar inte programmerbara förskjutningar på returplanet.

Åtgärd: Kontrollera att det inte sker någon kollision på grund av förskjutningen.
Aktivera därefter NC-Start.

62202 [Kanal %1:] Block %2: VARNING: Verktuget körs direkt till bearbetningen!

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label

Förklaring: Efter blocksökning skall en position nås genom att köra dit direkt.

Åtgärd: Kontrollera om den önskade positionen kan nås utan risk för kollision.
Aktivera därefter NC-Start.

62300 [Kanal %1:] Block %2: Kontrollera nr. erfarenhetsvärdesminne

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: --

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera börvärdet

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62301 [Kanal %1:] Block %2: Varning: Sökning, testkörning eller simulation aktiv

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: - Deaktivera programtest resp. testkörning

62303 [Kanal %1:] Block %2: Förtroendeområde underskridet %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:**Åtgärd:** - Kontrollera börvärdet och parameter _TSA

62304 [Kanal %1:] Block %2: Finskärsmått**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Reaktion:** Visning av alarm.**Åtgärd:** Differensen mellan är- och börvärde är större än toleransens övre gräns (parameter _TUL).**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62305 [Kanal %1:] Block %2: Undermått**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** Differensen mellan är- och börvärde är mindre än toleransens undre gräns (parameter _TLL).

62306 [Kanal %1:] Block %2: Tillåten mättdifferens överskriden**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** Differensen mellan är- och börvärde är större än toleransparametern _TDIF, verktygsdata korrigeras inte.

62307 [Kanal %1:] Block %2: max antal tecken per rad överskridet**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:** Antal tecken per rad räcker inte.**Åtgärd:** Höj värdet i _PROTFORM[1].

62310 [Kanal %1:] Block %2: Maximalt antal tecken per rad begränsas till %4 tecken**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:****Åtgärd:** --

62311 [Kanal %1:] Block %2: Maximalt antal tecken per rad _PROTFORM[1] anpassas.**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:** Max. antal tecken per rad _PROTFORM[1] har anpassats.**Reaktion:** Visning av alarm.**Åtgärd:** --**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62312 [Kanal %1:] Block %2: Mätprobe står ej lodrät ovanför planet!**Parameter:** %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer**Förklaring:**

Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: --
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

62314 [Kanal %1:] Block %2: Rörelsebegränsning genom mjukvarugränsläge, kollisionsovervakning har aktiverats, fortsatt med NC-START / avbryt med RESET

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Positionera avståndet till det uppmätta arbetsstycket med ett större avstånd till mjukvarugränsläget.

62315 [Kanal %1:] Block %2: Skriva över kinematikens datablock %4, ja -> NC-Start, nej -> Reset

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

62316 [Kanal %1:] Block %2: Skriva över TRAORI-data, ja -> NC-Start, nej -> Reset

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

62317 [Kanal %1:] Block %2: Linjärvektorns tolerans %4 överskriden

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

62318 [Kanal %1:] Block %2: Rundaxelvektorns tolerans %4 överskriden

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

62319 [Kanal %1:] Block %2: Ingen intern korrektur av kalibreringsdata

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera mätprobesuppriktningen/spindelpositionen!
 Verktygsmätprobens uppriktning (programmerad position) i arbetsspindeln, måste vid tidpunkten för kalibreringen och mätningen vara identisk!
 Om dessa positioner skiljer, kan kalibreringsdata inte korrigeras cykel-internt med avseende på en koordinat rotation av arbetsplanet runt inmatningsaxeln!

62320 [Kanal %1:] Block %2: Enkelskären ligger utanför måttoleransen: %4

Parameter: %1 = Kanalnummer
 %2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Enkelskärmätningen har givit, att det angivna antalet av skär ligger utanför måttskillnaden.
Det måste bestämmas, om man fortfarande kan arbeta vidare med detta verktyg eller ej.

62321 [Kanal %1:] Block %2: Rundaxel 1: Tolerans diameter kalibrerkula mellan mätning %4 överskriden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: se uppmätt diameter i parametrarna _OVR[75] till _OVR[77] eller värdet i SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Åtgärd: Kontrollera kalibreringsdatana resp. kalibrera 3D-mätproben på nytt
Kontrollera den mekaniska uppbyggnaden av kalibreringskulan i maskinen

62322 [Kanal %1:] Block %2: Rundaxel 2: Tolerans diameter kalibrerkula mellan mätning %4 överskriden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring: se uppmätt diameter i parametrarna _OVR[75] till _OVR[77] eller värdet SD \$SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Åtgärd: Kontrollera kalibreringsdatana resp. kalibrera 3D-mätproben på nytt
Kontrollera den mekaniska uppbyggnaden av kalibreringskulan i maskinen

62377 [Kanal %1:] Block %2: Måttolerans %4 överskriden

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd:

62500 [Kanal %1:] Block %2: SUG har begränsats

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera gränsvärde för SUG och i förekommande fall programmera lägre värde i NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

62501 [Kanal %1:] Block %2: Varvtalet har begränsats

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera gränsvärdet för varvtalet och i förekommande fall programmera lägre värde i NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

62502 [Kanal %1:] Block %2: Skärpverktyg %4, SUG har begränsats

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera gränsvärdet för SUG och i förekommande fall programmera lägre värde i NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarmer med raderingsknappen eller Cykelstart.

62503 [Kanal %1:] Block %2: Skärpverktyg %4, varvtalet har begränsats

Parameter: %1 = Kanalnummer
%2 = Blocknummer, Label kanalnummer

Förklaring:

Åtgärd: Kontrollera gränsvärdet för varvtalet och i förekommande fall programmera lägre värde i NC-programmet

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

HMI-larm

120200	Bildberedning undertryckt, vänligen vänta.
Förklaring:	Styrningen är så starkt belastad av bearbetningen av ett NC-program att den inte klarar av att aktualisera alla bildvärden.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmet försvinner automatiskt så fort överlastsituationen är åtgärdad. Om detta alarm kommer ofta måste idrifttagaren tillgripa lämpliga åtgärder (t.ex. minska IPO-takten).
Programfortsättning:	Intern
120400	Inställningar för de acykliska förbindelserna med servoenheterna är ännu inte verksamma.%nSlå av/på HMI!
Förklaring:	En filöverföring från/till en servoenhet har gått fel, eftersom inställningarna för den acykliska förbindelsen med servoenheterna blir verksam först efter en nystart av HMI:n.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Slå av/på HMI:n och upprepa sedan processen som orsakade till alarmet.
Programfortsättning:	Intern
120401	SINAMICS: Skrivuppdrag för parameter %1, värde %2, område %3: %4s tidsöverskridande!
Parameter:	%1 = Numret på parametern vilkens värde skall skrivas. %2 = Värde, som skall skrivas %3 = Område (Servoobjektklass till vilket skrivuppdraget var adresserat). %4 = Tid, som har passerat, utan att skrivuppdraget kvitterats från servoenheten.
Förklaring:	Skrivuppdraget av en SINAMICS-parameter har inte inom 10 sekunder kvitterats av servoenheten. Blir skrivuppdraget inte inom ytterligare 10 sekunder kvitterat av servoenheten, utlöses alarmet på nytt. På en kvittering av ett skrivuppdrag väntas maximalt 130 sekunder, dvs. om timeouten specificerad i alarmet är 130 sekunder, måste det antas att skrivuppdraget har misslyckats, i annat fall kan det antas att skrivuppdraget har lyckats trots timeouten.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Så länge som timeouten specificerad i alarmet är mindre än 130 sekunder, kvittera alarmet, i annat fall slå av/på styrningen, servosystemet och HMI, och upprepa sedan proceduren som orsakade alarmet.
Programfortsättning:	Intern
120402	Buss%1.Slav%2: %3: Första idrifttagning av SINAMICS krävs!
Parameter:	%1 = Bussnummer %2 = Slavadress %3 = Namnet på den aktuella servoenheten
Förklaring:	Servoenheten med det i alarmet specificerade busnumret och slavnumret befinner sig i tillståndet "Första idrifttagning".
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Genomför en första idrifttagning av den aktuella servoenheten. För att göra detta välj HMI-dialog 'Första idrifttagning > Servosystem > Servoenhet', välj den aktuella servoenheten och följ anvisningarna på HMI.
Programfortsättning:	Intern

120403	Buss%1.Slav%2: %3: Kontrollera/kvittera topologin!
Parameter:	%1 = Bussnummer %2 = Slavadress %3 = Namnet på den aktuella servoenheten
Förklaring:	Servoenheten med det i alarmet specificerade busnumret och slavnumret har under uppstart vid kontrollen av DRIVE-CLiQ-topologin upptäckt en otillåten skillnad mellan börtopologin och ärtopologin. Därför har servoenheten stoppat uppstarten med tillståndet 'topologifel'.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera ärtopologin och eventuellt koppla om så att den passar ärtopologin. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kablarna efter kabelbrott och kontaktproblem. - Testa om DRIVE-CLiQ-komponenten fungerar. Upplysning: HMI erbjuder under 'Idrifttagning > Servosystem > Servoenhet > Topologi' en passande diagnos (t.ex. bör-/ärjämförelse).
Programfortsättning:	Intern
120404	Uppbyggnaden av den asykliska förbindelsen %1 misslyckades.%nSlå av/på styrning, servo och HMI.
Parameter:	%1 = Förbindelsenamn
Förklaring:	Att bygga upp en acyklisk förbindelse med en servoenhet för filöverföring till/från servoenheten har misslyckats. Filen kunde inte överföras till/från denna servoenhet. Den aktuella servoenheten har bussnummer och slavadress specificerad i förbindelsenamnet: / DRIVE_<Bussnummer>_<Slavadress>.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Genomför följande åtgärder i den angivna ordningsföljden, tills att det förlopp som orsakat alarmet kan framgångsrikt repeteras. 1. Slå av/på styrning, omriktare och HMI och repetera därefter förloppet som orsakade alarmet. 2. Ladda PROFIBUS-projekteringen (HW-konfig.) med samma PLC- och CP-subnet-ID till PLC och CP, slå av/på styrning och HMI och repetera därefter förloppet som orsakade alarmet. 3. Återställ fabriksinställningen för den berörda driveenheten, slå av/på styrning, omriktare och HMI och repetera därefter förloppet som orsakade alarmet. 4. Öppna med feltexten en Support-förfrågan under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Intern
120405	SINAMICS: Programvaruuppdatering för DRIVE-CLiQ-komponenten pågår.%nVänligen vänta tills programvaruuppdateringen är avslutad.
Förklaring:	Programvaruuppdateringen för minst en DRIVE-CLiQ-komponent kommer att utföras.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Ingen nödvändigt. Vänta tills programvaruuppdateringen är avslutad. Att programvaruuppdateringen är avslutad anges med alarm 120406.
Programfortsättning:	Intern
120406	SINAMICS: Programvaruuppdatering för DRIVE-CLiQ-komponenterna avslutad.%nSlå av och på servosystemet.
Förklaring:	Programvaruuppdatering för alla DRIVE-CLiQ-komponenter är avslutad.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Slå av/på servosystemet inklusive alla DRIVE-CLiQ-komponenter.

Programfortsättning:	Intern
120407	SINAMICS: Läsuppdrag för parameter %1, område %2: %3s tidöverskridande!
Parameter:	%1 = Parameterns nummer vilkens värde lästes. %2 = Område (Servoobjektklass till vilket skrivuppdraget var adresserat). %3 = Tid som behövdes för att läsa parametern.
Förklaring:	Läsningen av en SINAMICS-parameter tog för lång tid. Detta kan leda till att en ansluten HMI är mycket trög att betjäna.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	1. Kvittera alarmet. 2. Kontrollera omriktarutlastningen: Räknetidsbelastningens värde i parameter r9976 för tillhörande kontollenhet skall vara mindre än 80% 3. Öppna med feltexten en Support-förfrågan under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Intern
120408	Anpassning av Safety-driftarten krävs i minst en servoenhet!
Förklaring:	Det krävs en anpassning av Safety-driftarten i minst en servoenhet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Det måste genomföras en anpassning av Safety-driftarten under 'Anpassa idrifttagning/Safety/SI-driftart'.
Programfortsättning:	Intern
150000	Autooptimeringen avslutades oväntat under ett föregående förlopp.%nDet kan vara nödvändigt, att återställa utgångsdatana till den senaste optimeringen.
Förklaring:	Alarmet signalerar att en återställningspunkt existerar. En återställningspunkt kan stå kvar på en plattform, när AST oväntat avslutas (t.ex. strömavbrott, kommunikationsbortfall osv.). Återställningspunktens återställning sätter tillbaka maskindata till dess värden före optimeringen. Detta säkerställer, att maskinen är i ett konsistent tillstånd.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Återställningen av datana från autooptimeringsapplikationen kan utföras i området idrifttagning.
Programfortsättning:	Intern
150001	Fel under Automatisk Servo Optimering: %1
Förklaring:	Den automatiska axelloptimeringen har misslyckats. Auto servo tuning har avbrutits på grund av ett fel.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Intern
150002	Fel i AST Kernel Library: %1
Förklaring:	Den automatiska axelloptimeringen har misslyckats. Auto servo tuning har avbrutits på grund av ett fel.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Intern

150003 Automatisk Servo Optimering har avbrutit optimeringen. Orsak: %1

Förklaring: Den automatiska axeloptimeringen har misslyckats.
Antagligen är axeloptimeringsanropet i detaljprogrammet felaktigt eller ofullständigt.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Sök felnumret i användardokumentationen.
Efter att felet åtgärdats måste detaljprogrammet startas på nytt.

Programfortsättning: Intern

150004 AST Kernel Library har avbrutit optimeringen. Orsak: %1

Förklaring: Den automatiska axeloptimeringen har misslyckats.
Antagligen är axeloptimeringsanropet i detaljprogrammet felaktigt eller ofullständigt.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Sök felnumret i användardokumentationen.
Efter att felet åtgärdats måste detaljprogrammet startas på nytt.

Programfortsättning: Intern

150005 Auto servo tuning har avbrutits av användaren.

Förklaring: Den automatiska axeloptimeringen har avbrutits av användaren.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Detaljprogrammet måste startas på nytt

Programfortsättning: Intern

150100 Anpassning av Softkey-åtkomstnivån aktiv

Förklaring: Alarmet signalerar att idrifttagningsmoden för Softkeys har aktiverats.
I denna mode kan åtkomstnivån för Softkeys anges på nytt genom högerklick på en Softkey.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt så fort som idrifttagningsmoden för Softkeys avslutats.

Programfortsättning: Intern

150201 Kommunikationen med %1 har fallit bort

Parameter: %1 = Käll-URL för aktuell komponent

Förklaring: Operatörspanelen är förbunden med NC:n och PLC:n över en kommunikationsbuss.
Alarmet uppträder, när kommunikationen med dessa komponenter är störd.
I samband med detta alarm är alla värden från NC/PLC ogiltiga.
Likartade störningar är normala under uppstart av styrningen (t. ex. efter återställning).

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt när felorsaken försvinner.
Om detta alarm visas varaktigt kan väldigt olika felorsaker finnas. (t.ex. kabelbrott, ingen uppstart av NC/PLC, felaktig adress-/baudrate-projektering av en deltagare på bussen,).

Programfortsättning: Intern

150202 Väntar på förbindelse med %1

Parameter: %1 = Käll-URL för aktuell komponent

Förklaring:	Operatörspanelen är förbunden med NC:n och PLC:n över en kommunikationsbuss. Alarmer uppträder, när MMC:n startas för första gången och uppstarten av NC/PLC ännu inte är avslutad eller att kommunikationen med dessa komponenter är störd. I samband med detta alarm är alla värden från NC/PLC ogiltiga. Likartade störningar är normala under uppstart av styrningen (t. ex. efter återställning).
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmer försvinner automatiskt när felorsaken försvinner. Om detta alarm visas varaktigt kan väldigt olika felorsaker finnas. (t.ex. kabelbrott, ingen uppstart av NC/PLC, felaktig adress-/baudrate-projektering av en deltagare på bussen,).
Programfortsättning:	Intern
150204	---- Start av alarmavkänning ----
Förklaring:	Alarmer visar starten resp. nystarten av alarmavkänningen i alarmprotokollet. Är alarmprotokollet så konfigurerat, att det fortsätter att skriva i filsystemet, skrivs vid varje nystart ett ytterligare alarm in i protokollet. Alarmer skiljer därmed de enstaka tidsspännen åt, i vilka alarmavkänningen är aktiv. Kom- och gåtidsstämplingen är identisk och motsvarar tidpunkten för start/nystart av alarmavkänningen. Alarmer kan endast ses i alarmprotokollet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmer kan och får inte heller raderas då det endast syns i alarmprotokollet.
Programfortsättning:	Intern
150205	%1 %2
Förklaring:	Alarmer visar upptäckta fel från alarm-och händelseservern. Alarmer används universellt. Dvs. den egentliga texten uppträder i parametrarna %1 och %2 och är alltid på engelska. Alarmer visas uteslutande i alarmprotokollet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmer raderas direkt efter att det satts och visas därmed uteslutande i alarmprotokollet.
Programfortsättning:	Intern
150206	%1 %2
Förklaring:	Alarmer visar upptäckta fel från alarm-och händelseserverns adapter. Alarmer används universellt. Dvs. den egentliga texten uppträder i parametrarna %1 och %2 och är alltid på engelska. Alarmer visas uteslutande i alarmprotokollet.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmer raderas direkt efter att det satts och visas därmed uteslutande i alarmprotokollet.
Programfortsättning:	Intern
150207	---- Maximal protokollstorlek på %1 MB uppnådd ----
Parameter:	%1 = maximal protokollstorlek
Förklaring:	Alarmer visar på, att den maximala protokollstorleken för alarmregistreringen i alarmprotokollet hos alarmrecordern har uppnåtts. Inga ytterligare händelser antecknas längre!
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Alarmer kan och får inte heller raderas då det endast syns i alarmprotokollet.
Programfortsättning:	Intern

150300 %1 är aktiv

Förklaring: Alarmet signalerar att ett definierat energitillstånd har uppnåtts.
Energitillståndet kan konfigureras via HMI-mask i idrifttagning.
HMI-masken kan nås via genvägen "Ctrl-E".

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt så snart som det uppnådda energitillståndet är avslutats.

Programfortsättning: Intern

150301 HMI Operate %1 kräver CNC-mjukvaruversionen %2

Förklaring: Alarmet signalerar, att den insatta versionen hos HMI Operate kräver en annan version hos SINUMERIK CNC-mjukvaran.
Denna kombination kan leda till felfunktioner eller visningsproblem.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Sätt in den i alarmet nämnda versionen av SINUMERIK CNC-mjukvaran.

Programfortsättning: Intern

150400 Systemets CF-kort är nästan fullt

Förklaring: Alarmet signalerar, att systemets CF-kort nästan är fullt.
Vänligen radera inte längre behövliga program från den lokala disken resp. data från systemets CF-kort.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt så snart som tillräckligt minne finns.

Programfortsättning: Intern

150401 '%1' : Återval av '%2' i kanal '%3' inte möjligt

Parameter: %1 = NCUns namn för vilken återvalet skall ske.
%2 = Programnamn med sökvägsangivelse.
%3 = Kanalnummer för återval.

Förklaring: Programmet kunde inte på NCUn för kanalen automatiskt väljas att bearbeta från externt.
Vänligen kontrollera om kanalen befinner sig i reset och att programmet finns.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt, så snart programmet på NCUn för kanalen valts att bearbeta från externt.

Programfortsättning: Intern

150402 Det tillförsäkrade minnet för den lokala hårddisken är i det närmaste fullt

Förklaring: Alarmet signalerar, att den lokala hårddisken är i det närmaste full.
Vänligen radera program på den lokala hårddisken som inte längre behövs.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt så snart som tillräckligt minne finns.

Programfortsättning: Intern

**150403 Det inställda användarminnet på CF-kortet har överskridits, se display-MD
HMI_MEM_LIMIT_USER**

Förklaring: Alarmet signalerar, att det via display-MD HMI_MEM_LIMIT_USER inställda användarminnet är fullt.
Vänligen radera inte längre behövliga data från CF-kortets användarområde.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt så snart som tillräckligt minne finns.

Programfort-
sättning: Intern

150404 **Det tillgängliga tillverkarminnet på CF-kortet har överskridits, se display-MD
HMI_MEM_LIMIT_USER**

Förklaring: Alarmet signalerar, att det via display-MD HMI_MEM_LIMIT_USER tillgängliga tillverkarminnet är fullt.
Vänligen radera inte längre behövliga data från CF-kortets tillverkarområde.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner automatiskt så snart som tillräckligt minne finns.

**Programfort-
sättning:** Intern

150410 **Aktion inte möjlig. Optionen inte satt: %1**

Förklaring: Funktionen kan endast utföras, när motsvarande option är satt.
Sätt den i betjäningsområdet "Idrifttagning", (HSK) "Licenser", (VSK) "Alla optioner"

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Alarmet försvinner med sättnig av optionen och avslutningsvis HMI-Reboot.

**Programfort-
sättning:** Intern

SINAMICS-larm

Alla objekt: 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 <Ortsuppgift>Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: Modul: %1, rad: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Utvärdera störminnet (r0945).
- Genomför en POWER ON (från-/tillslag) för alla komponenter.
- Vid behov kontrollera datana på det icke flyktiga minnet (t.ex. minneskortet).
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenheten.

201001 <Ortsuppgift>Flyttalsundantag

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett undantag har uppstått vid en operation med datatypen FloatingPoint.
Fel kan ha förorsakats av grundsystemet eller en OA-applikation (t.ex. FBLOCKS, DCC).
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Upplysning:

Ytterligare information om denna störning kan hämtas i r9999.

r9999[0]: Störningsnummer.

r9999[1]: Programräknare vid tidpunkten då undantaget har uppträtt.

r9999[2]: Orsak till undantaget vid FloatingPoint.

Bit 0 = 1: Ogiltig operation.

Bit 1 = 1: Division med noll.

Bit 2 = 1: Overflow

Bit 3 = 1: Underflow

Bit 4 = 1: Onoggrannt resultat.

Åtgärd:

- Genomför en POWER ON (kraft från/till) för alla komponenter.
- Kontrollera projektering och signaler för blocken i FBLOCKS.
- Kontrollera projektering och signaler för planer i DCC.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

201002 <Ortsuppgift>Internt mjukvarufel**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Ett internt mjukvarufel har uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.**Åtgärd:**

- Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

201003 <Ortsuppgift>Kvitteringsförsök vid minnesåtkomst**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Åtkomst till ett minnesområde, som inte lämnar någon "READY" tillbaka.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.**Åtgärd:**

- Gör en POWER ON vid alla komponenter (Stäng av/på)
- Kontakta hotline.

201004 <Ortsuppgift>Internt mjukvarufel**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Ett internt mjukvarufel har uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimalt):
Endast för siemensintern feldiagnos.**Åtgärd:**

- Läs ut diagnosparameter (r9999).
- Kontakta Hotline.

Se även: r9999

201005 <Ortsuppgift>Programvarunedladdning för DRIVE-CliQ-komponent har misslyckats.**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak:	Nedladdningen av programvaran till en DRIVE-CLiQ-komponent har misslyckats. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyxxxx hex: yy = Komponentens nummer, xxxx = felorsak xxxx =000B hex = 11 dec: DRIVE-CLiQ-komponenten har upptäckt checksummafel. xxxx =000F hex = 15 dec: Innehållet i programvaruflen accepteras inte av vald DRIVE-CLiQ-komponent. xxxx =0012 hex = 18 dec: Programvaruversionen är för gammal och accepteras inte av komponenten. xxxx =0013 hex = 19 dec: Programvaruversionen är inte avsedd för komponentens utgåvestatus på hårdvaran. xxxx =0065hex = 101 dec: Efter flera kommunikationsförsök inget svar från DRIVE-CLiQ-komponenten. xxxx =008B hex = 139 dec: Först laddas en ny boot loader (måste upprepas efter POWER ON). xxxx =008C hex = 140 dec: Programvaruflen för DRIVE-CLiQ-komponenten finns inte på minneskortet. xxxx =008D hex = 141 dec: En inkonsistent längd på programvaruflen har signalerats. Eventuellt har nedladdningen av programvaran orsakats av en förbindelseförlust till programvaruflen. Detta kan utlösas t.ex.hos en SINAMICS integrerad kontrollenhet vid en projekt nedladdning/reset. xxxx =008F hex = 143 dec: Komponenten har inte kopplats om till mode för nedladdning av programvara. Raderingen av den existerande programvaran har misslyckats. xxxx =0090 hex = 144 dec: Vid kontrollen av den laddade programvaran (checksumma) har komponenten upptäckt ett fel. Eventuellt är filen på minneskortet skadad. xxxx =0091 hex = 145 dec: Kontrollen av den laddade programvaran (checksumma) har inte avslutats av komponenten inom rätt tid. xxxx =009C hex = 156 dec: Komponenten med det angivna komponentnumret finns inte (p7828). xxxx Ytterligare värden: Endast för Siemens-intern felsökning.
Åtgärd:	- Kontrollera valt komponentnummer (p7828). - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förbindelsen. - Lägg passande programvarufl för nedladdning i mappen "/siemens/sinamics/code/sac/". - Använd komponent med passande hårdvaruutgåva. - Efter förnyad POWER ON av DRIVE-CLiQ-komponenten ladda ner programvaran igen. Beroende på p7826 genomförs eventuellt en automatisk nedladdning av programvaran.

201006 <Ortsuppgift>Uppdatering av programvaran för DRIVE-CLiQ-komponenten är nödvändig.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En uppdatering av programvaran för en DRIVE-CLiQ komponent är nödvändig, då det för styrning med kontrollenheten inte finns någon lämplig programvara eller programvaruversion.

Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):

Komponentnummer för DRIVE-CLiQ-komponenten.

Åtgärd: Uppdatering av programvaran för idrifttagingsmjukvaran.
I projektnavigatören under "Konfiguration" av de där tillhöriga drivenheterna, kan programvaran för alla komponenter läsas på sidan "Versionsöversikt" och en motsvarande uppdatering av programvaran genomförs.
Uppdatering av programvaran över parameter:
- Överta komponentnummer från varningsvärdet och för in i p7828.
- Ladda ner programvaran med p7829 = 1 starta.

201007 <Ortsuppgift>En POWER ON av DRIVE-CLiQ-komponenten är nödvändig

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En förnyad POWER ON av en DRIVE-CLiQ komponent är nödvändigt (t.ex. på grund av uppdatering av programvara).
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Komponentnumret för DRIVE-CLiQ-komponenten.
Upplysning:
För komponentnummer = 1 är en POWER ON av kontrollenheten nödvändig.

Åtgärd: Slå av-/på strömförsörjningen för den angivna DRIVE-CLiQ-komponenten.
- För SINUMERIK förhindras en auto-idrifttagning. I dessa fall behövs en POWER ON för alla komponenter och auto-idrifttagningen måste startas på nytt.

201009 <Ortsuppgift>CU: Övertemperatur kontrollenhet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Temperaturen (r0037[0]) hos kontrollenheten (CU) har överskridit det förinställda gränsvärdet.

Åtgärd: - Kontrollera inkommande luft till kontrollenheten.
- Kontrollera fläkten till kontrollenheten.
Upplysning:
Varningen återställs automatiskt när gränsvärdet underskrids.

201010 <Ortsuppgift>Okänd servotyp

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: En okänd servotyp har hittats.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Servoobjektsnummer (se p0101, p0107).

Åtgärd: - Byt effektmodul.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version.
- Kontakta Hotline.

201011 <Ortsuppgift>Nedladdning avbruten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Projektnedladdningen har avbrutits. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Projektnedladdningen har avslutats i förtid av användaren. 2: Kommunikationskabeln har avbrott (t.ex. kabelbrott, kabeln borttagen). 3: Projektnedladdningen har avslutats i förtid av idrifttagningsmjukvaran (t.ex. STARTER, SCOUT). 100: Olika versioner mellan programvaruversion och projektfiler, vilka har laddats via laddning till filsystemet (nedladdning från minneskort). Upplysning: Reaktionen på en avbruten nedladdning är tillståndet "Första idrifttagning".
Åtgärd:	- Kontrollera kommunikationskabeln. - Genomför projektnedladdning på nytt. - Uppstart från tidigare sparade filer (från-/tillslag eller p0976). - Vid laddning till filsystemet (nedladdning från minneskort) använd passande version.

201012 <Ortsuppgift>Projekt konverteringsfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Vid konvertering av projektet från en äldre programvara har ett fel uppstått.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Parameternummer för parametern som orsakade felet.

Vid störvärde = 600 gäller:

Temperatur utvärderingen är inte längre tillordnad effektenheten utan till givarutvärderingen.

Varning:

Övervakningen av motortemperaturen kan inte längre garanteras.

Åtgärd: Kontrollera den i störvärdet angivna parametern och korrigera den till rätt värde.

Till störvärde = 600:

Parameter p0600 måste sättas till värdet 1, 2 eller 3 i enlighet med tillordningen av den interna givarutvärderingen till givarsnittstället.

Värde 1 betyder: Den interna givarutvärderingen är tillordnad givarsnittställe 1 via p0187.

Värde 2 betyder: Den interna givarutvärderingen är tillordnad givarsnittställe 2 via p0188.

Värde 3 betyder: Den interna givarutvärderingen är tillordnad givarsnittställe 3 via p0189.

Vid behov, måste den interna givarutvärderingen vara tillordnad ett givarsnittställe via parameter p0187, p0188 resp. p0189.

- Vid behov, uppdatera programvaran till en senare version.

201013 <Ortsuppgift>CU: Drifttid fläkt uppnådd eller överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den maximala drifttiden för fläkten i kontrollenheten har uppnåtts eller är överskriden.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

0: Maximal drifttid för fläkten kommer att uppnås inom 500 timmar.

1: Maximal drifttid för fläkten är överskriden (50000 timmar).

Åtgärd: Byt fläkten i kontrollenheten och återställ drifttidräknaren till 0 (p3961 = 0).

201015 <Ortsuppgift>Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2
Kvittering: POWER ON
Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd: - Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

201016 <Ortsuppgift>Programvaran har ändrats

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Minst en till programvaran hörande fil på det icke flyktiga minnet (minneskort/enhetsminne) har otillåtet förändrats utöver fabriksinställningen.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
0: Felaktig checksumma för en fil.
1: Fil saknas.
2: För många filer.
3: Felaktig programvaruversion.
4: Felaktig checksumma för säkerhetsfilen.

Åtgärd: För det icke flyktiga minnet för programvaran (minneskort/enhetsminne), återställ versionen som levererades från fabriken.
Upplysning:
Den berörda filen kan utläsas via r9925.
Programvarukontrollens status visas via r9926.
Se även: r9925, r9926

201017 <Ortsuppgift>Komponentlistor förändrade

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: På minneskortet har en fil i mappen /SIEMENS/SINAMICS/DATA eller /ADDON/SINAMICS/DATA otillåtet ändrats utöver fabriksleveransen. I dessa mappar är inga ändringar tillåtna.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
zyx dec: x = Problem, y = Mapp, z = Filnamn
x = 1: Filen existerar inte.
x = 2: Filens programvaruversion stämmer inte överens med mjukvaruversionen.
x = 3: Filens checksumma stämmer inte.
y = 0: Mapp /SIEMENS/SINAMICS/DATA/.
y = 1: Mapp /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 FILTDATA.ACX.
z = 5: Fil BRKDATA.ACX.
z = 6: Fil DAT_BEAR.ACX.
z = 7: Fil CFG_BEAR.ACX.
z = 8: Fil ENC_GEAR.ACX.

Åtgärd: Upprätta tillståndet som det var vid fabriksleverans hos den aktuella filen på minneskortet.

201018 <Ortsuppgift>Uppstarten har avbrutits ett flertal gånger

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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

Orsak: Uppstarten av modulen har avbrutits flera gånger. Därför följer en uppstart av modulen med fabriksinställning. Möjliga orsaker för ett avbrott vid uppstarten:

- Spänningsförsörjningen avbruten.
- CPU'n har kraschat.
- Ogiltig parametrering.

Åtgärd: - Genomför POWER ON (från-/tillslag). Efter tillslaget återstartar modulen från giltig parametrering (om tillgängligt).
- Återskapa giltig parametrering.

Exempel:

a) Genomför en första idrifttagning, spara, genomför POWER ON (från-/tillslag).

b) Ladda annan giltig parameter-back-up (t.ex. från minneskortet), spara, genomför POWER ON (från-/tillslag).

Upplysning:

Om felfallet återupprepas ges denna störning ut på nytt efter flera avbrutna uppstarter.

201019 <Ortsuppgift>Skrivning till det löstagbara datamediet har misslyckats

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Skrivåtkomsten till det löstagbara datamediet har misslyckats.

Åtgärd: Avlägsna och kontrollera det löstagbara datamediet. Genomför därefter data back-upen ytterligare en gång.

201020 <Ortsuppgift>Skrivning av RAM-disk misslyckades

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Skrivåtkomsten till den interna RAM-disken har misslyckats.

Åtgärd: Anpassa filstorleken för systemloggboken på den interna RAM disken (p9930).

Se även: p9930

201023 <Ortsuppgift>Mjukvaru-timeout internt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: En intern mjukvaru-timeout har uppstått.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

201030 <Ortsuppgift>Bortfall av livstecken hos styrning**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV3 (AV1, AV2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN, STOP2)**Kvittering:** GENAST**Orsak:**
Vid aktiv styrningshöghet hos PC, hardet inom övervakningstiden inte fångats upp något livstecken
Styrningshögheten återgavs till den aktiva BICO-förslutningen.**Åtgärd:**
Öka inställningen på övervakningstiden på PC eller i förekommande fall stäng av övervakningen helt.
Med idriftsättningsmjukvaran ställs övervakningstiden i enligt följande:
<Servo> - > Idrifttagning -> Kontrollpanel -> Knapp "Hämta styrning" -> Det visas ett fönster i vilket övervakningstiden kan ställas in i millisekunder.
Varning:
Övervakningstiden skall ställas in så lågt som möjligt. En hög övervakningstid betyder en sen reaktion vid kommunikationsbortfall!!**201031 <Ortsuppgift>Bortfall av livstecken vid FRÅN i REMOTE****Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV3 (AV1, AV2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN, STOP2)**Kvittering:** GENAST**Orsak:**
Vid aktiv mode "FRÅN i REMOTE" har inget livstecken mottagits inom tiden 3 sekunder.**Åtgärd:**
- Kontrollera anslutningen av datakabeln på det seriella snittstället vid kontrollenheten (CU) och operatörspanelen.
- Kontrollera datakabeln mellan kontrollenheten och operatörspanelen.**201032 <Ortsuppgift>ACX: Alla parametrar måste sparas****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:**
Ett enskilt servoobjekts parametrar har sparats (p0971 = 1), trots att det ännu inte finns en back-up av servosystemets alla parametrar.
De sparade objektspecifika parametrarna laddas inte vid nästa uppstart.
För en lyckad uppstart måste en fullständig back-up av alla parametrar finnas.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Se även: p0971**Åtgärd:**
Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").
Se även: p0977**201033 <Ortsuppgift>Enhetsomkoppling: Referensparametervärde ogiltigt****Meddelandevärde:** Parameter: %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: Vid en enhetsomkoppling i det aktuella formatet får ingen referensparameter vara lika med 0.0.
Störvärde (r0949, parameter):
Referensparameter, vars värdet är 0.0.
Se även: p0349, p0505

Åtgärd: Sätt referensparameterns värde skilt från 0.0.
Se även: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Ortsuppgift>Enhetsomkoppling: Beräkning av parametervärde efter referensvärdesändring misslyckades.

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Ändringen av en referensparameter gjorde, att vid en aktuell parameter kunde det inställda värdet inte beräknas på nytt i aktuellt format. Ändringen avvisades och det ursprungliga parametervärdet återställdes.

Störvärde (r0949, parameter):

Parameter, vars värde inte kunde beräknas på nytt.

Se även: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Åtgärd: - Välj värdet för referensparametern så, att berörd parameter kan beräknas i aktuellt format.
- Teknologiskt enhetsval (p0595) före ändring av referensparameter p0596, sätt p0595 = 1.
Se även: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201035 <Ortsuppgift>ACX: Parameter-back-up-filer skadade

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid uppstart av kontrollenheten har inget komplett datablock från de parameter back-upade filerna hittats. Den sista back-upen av parametreringen har inte genomförts fullständigt.

Eventuellt har back-upen avbrutits genom frånslag eller att minnekortet dragits ut.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

aa = 01 hex:

Uppstarten sker utan data back-up. Servot har fabriksinställning.

aa = 02 hex:

Det sista tillgängliga back-up-datablocket har laddats. Parametreringen måste kontrolleras. En förnyad nedladdning av parametreringen rekommenderas.

dd, cc, bb:

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Se även: p0971, p0977

Åtgärd: - Genomför en förnyad projekt-nedladdning med idrifttagningsmjukvaran.
- Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").
Se även: p0977

201036 <Ortsuppgift>ACX: Parametersäkringsfil saknas

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: INGEN (AV2)

Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST

Orsak:	Vid laddning av enhetsparametreringen kan en parameter-back-up-fil PSxxxxxyy.ACX till ett servoobjekt inte hittas. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Byte 1: yyy i filnamnet PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> Konsistens-back-up-fil yyy = 001 ... 062 --> Servoobjektnummer yyy = 099 --> PROFIBUS-parameter-back-up-fil Byte 2, 3, 4: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Om du har sparat dina projektdata med idrifttagningsmjukvaran, genomför du en ny nedladdning av ditt projekt. Spara med funktionen "Kopiera RAM till ROM" eller med p0977 =1. Därmed skrivs åter parameterfilerna fullständigt i det icke flyktiga minnet. Upplysning: Om projektdatana inte är sparade är en förnyad första idrifttagning nödvändig.

201038 <Ortsuppgift>ACX: Laddning av parametersäkerhetsfil har misslyckats

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	Infeed: INGEN (AV2) Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3) Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Vid laddning av PSxxxxxyy.ACX eller PTxxxxxyy.ACX-filer från det icke flyktiga minnet har ett fel uppstått. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Byte 1: yyy i filnamnet PSxxxxxyy.ACX yyy = 000 --> Konsistens-back-up-fil yyy = 001 ... 062 --> Servoobjektnummer yyy = 099 --> PROFIBUS-parameter-back-up-fil Byte 2: 255: Felaktig servoobjekttyp. 254: Topologijämförelse misslyckades -> Servoobjekttyp kunde inte specificeras. Orsak till detta kan vara: - Felaktig komponenttyp i ärtopologin. - Komponenten finns inte i ärtopologin. - Komponenten inte aktiv. Ytterligare värden: Endast för Siemens-intern feldiagnos. Byte 4, 3: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Om du har sparat dina projektdata med idrifttagningsmjukvaran, genomför du en förnyad projekt-nedladdning. Spara med funktionen "Kopiera RAM till ROM" eller med p0977 =1. Därmed skrivs åter parameterfilerna fullständigt på det icke flyktiga minnet. - Byt minneskort eller kontrollenhet. För Byte 2 = 255: - Korrigera servoobjekttypen (se p0107).

201039 <Ortsuppgift>ACX: Skrivning till parametersäkerhetsfilen misslyckades

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	Infeed: INGEN (AV2) Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3) Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering:	GENAST
Orsak:	Skrivningen av minst en parameter-back-up-fil PSxxxxyy.*** i det icke flyktiga minnet har misslyckats. - I mappen /USER/SINAMICS/DATA/ har minst en parameter-back-up-fil PSxxxxyy.*** filattributet "read only" och kan inte skrivas över. - Det finns inte tillräckligt med ledigt minne. - Det icke flyktiga minnet är defekt och kan inte skrivas till. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): dcba hex a = yyy i filnamnet PSxxxxyy.*** a = 000 --> Konsistens-back-up-fil a = 001 ... 062 --> Servoobjektnummer a = 070 --> FEPROM.BIN a = 080 --> DEL4BOOT.TXT a = 099 --> PROFIBUS-parameter-back-up-fil b = xxx i filnamnet PSxxxxyy.*** b = 000 --> Lagringen startad med p0977 = 1 eller p0971 = 1 b = 010 --> Lagringen startad med p0977 = 10 b = 011 --> Lagringen startad med p0977 = 11 b = 012 --> Lagringen startad med p0977 = 12 d, c: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Kontrollera fälttillägget i filerna (PSxxxxyy.***, CAxxxxyy.***, CCxxxxyy.***) och ändra vid behov från "read only" till "writeable". - Kontrollera fritt minnesutrymme på det icke flyktiga minnet. För varje servoobjekt i systemet behövs ca. 80 kByte fritt minne. - Byt minneskort eller kontrollenhet.

201040 <Ortsuppgift>Parameterlagring och POWER ON är nödvändig.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: I servosystemet har en parameter ändrats, som kräver en parameterlagring och en ny uppstart.

Åtgärd:

- Spara parametrar (p0971, p0977).
- Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Därefter:

- Genomför en uppladdning av servoenheten (idrifttagningsmjukvaran).

201041 <Ortsuppgift>Parameterlagring nödvändig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Vid uppstart har defekta eller saknade filer upptäckts på minneskortet. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Källfilen kan inte öppnas. 2: Källfilen kan inte läsas. 3: Målmappen kan inte skapas. 4: Målfilen kan inte skapas/öppnas. 5: Målfilen kan inte skrivas. Ytterligare värden: Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd:	- Genomför en parameterlagring. - Ladda projektet på nytt i servoenheten. - Genomför en mjukvaruuppdatering. - Byt eventuellt kontrollenhet (CU) och/eller minneskort.

201042 <Ortsuppgift>Parameterfel vid projektdownload.

Meddelandevärde: Parameter: %1, Index: %2, felorsak: %3

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:	Vid en projektnedladdning via idrifttagningssmjukvaran har ett fel upptäckts (t.ex. felaktigt parametervärde). För den angivna parametern har en överskridning av den dynamiska gränsen upptäckts, vilken eventuellt är beroende av andra parametrar. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): cbbbaaaa hex aaaa = Parameter bb = Index cc = Felorsak 0: Otillåtet parameternummer. 1: Parametervärdet är inte ändringsbart. 2: Undre eller övre värdesgränsen överskriden. 3: Subindex felaktigt. 4: Ingen array, inget subindex. 5: Fel datatyp. 6: Ingen sättnig tillåten (endast återställning). 7: Beskrivningselement inte ändringsbart. 9: Beskrivningsdata saknas. 11: Ingen styrningskontroll. 15: Ingen textarray finns. 17: Uppdraget inte utförbart på grund av driftstatus. 20: Otillåtet värde. 21: Svaret för långt. 22: Otillåten parameteradress. 23: Otillåtet format. 24: Antal värden inte konsistent. 25: Servoobjektet finns inte. 101: För närvarande deaktiverad. 104: Otillåtet värde. 107: Skrivåtkomst inte tillåten vid frigiven regulator. 108: Okänt enhet. 109: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge givare (p0010 = 4). 110: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge motor (p0010 = 3). 111: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge effektdel (p0010 = 2). 112: Skrivåtkomst endast vid snabbidrifttagning (p0010 = 1). 113: Skrivåtkomst endast vid klar (p0010 = 0). 114: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge parameterreset (p0010 = 30). 115: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge Safety Integrated (p0010 = 95). 116: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge teknologiska applikationer/enheter (p0010 = 5). 117: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge (p0010 skilt från 0). 118: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge nedladdning (p0010 = 29). 119: Parametern får ej skrivas till i nedladdning. 120: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge servobaserad konfiguration (Enhet: p0009 = 3). 121: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge definiera servotyp (Enhet: p0009 = 2). 122: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge datablocksbaserad konfiguration (Enhet: p0009 = 4). 123: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge enhetskonfiguration (Enhet: p0009 = 1). 124: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge enhetsnedladdning (Enhet: p0009 = 29). 125: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge enhet parameterreset (Enhet: p0009 = 30). 126: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge enhet klar (Enhet: p0009 = 0). 127: Skrivåtkomst endast i idrifttagningssläge enhet (Enhet: p0009 skilt från 0). 129: Parametern får inte skrivas till i nedladdning. 130: Överföringen av styrningskontrollen är spärrad via Binektoringång: p0806. 131: Önskad BICO-anslutning inte möjlig eftersom BICO-utgång inte levererar flyttalsvärden.
---------------	--

- 132: Fri BICO-anslutning spärrad via p0922.
 133: Åtkomstmetod inte definierad.
 200: Under det giltiga värdet.
 201: Över det giltiga värdet.
 202: Inte åtkomstbar från Basic Operator Pannel (BOP).
 203: Inte läsbar från Basic Operator Panel (BOP).
 204: Skrivåtkomst inte tillåten.

Åtgärd:

- Mata in det riktiga värdet i angiven parameter.
- Fastställ parameter, som minskar gränserna för de angivna parametrarna.

201043 <Ortsuppgift>Allvarligt fel vid projektnedladdning50

Meddelandevärde: Felorsak: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1)
 Servo: AV2 (AV1, AV3)
 Hla: AV2 (AV1, AV3)

Kvittering: GENAST

Orsak:

Vid en projekt-nedladdning via idrifttagningsmjukvaran har ett allvarligt fel upptäckts.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: En ändring av enhetstillståndet till enhets-nedladdningen inte möjligt (servoobjekt TILL?).
- 2: Servoobjektnummer felaktigt.
- 3: En förnyad radering av ett servoobjekt som redan är raderat.
- 4: Radering av ett servoobjekt som redan har anmälts för generering.
- 5: Radering av ett inte existerande servoobjekt.
- 6: Generering av ett inte raderat servoobjekt, som redan existerar.
- 7: Förnyad generering av ett redan för generering anmält servoobjekt.
- 8: Maximalt antal av genererbara servoobjekt överskridet.
- 9: Fel vid generering av ett enhetsservoobjekt.
- 10: Fel vid generering av börtopologiparametrar (p9902 och p9903).
- 11: Fel vid generering av ett servoobjekt (global del).
- 12: Fel vid generering av ett servoobjekt (servodel).
- 13: Okänd servoobjekttyp.
- 14: Ändring av tillståndet hos servot till driftklar inte möjligt (r0947 och r0949).
- 15: Ändring av tillståndet hos servot till servonedladdning inte möjligt.
- 16: Ändring av tillståndet hos enheten till driftklar inte möjligt.
- 17: En nedladdning av topologin är inte möjlig. Kontrollera kableringen av komponenten, tag hänsyn till meddelandena.
- 18: En förnyad nedladdning är först möjlig efter att fabriksinställningarna har återskapats för servoenheten.
- 19: Sloten för optionsmodulerna är konfigurerad flera gånger (t.ex. CAN och COMM BOARD).
- 20: Konfigurationen är inkonsistent (t.ex. CAN för kontrollenheten, men ingen CAN konfigurerad för servoobjektet A_INF, SERVO eller VECTOR).
- 21: Fel vid överföringen av nedladdningsparametrarna.
- 22: Mjukvaruinternt nedladdningsfel.

För ytterligare värden: Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Använd aktuell version av idrifttagningsmjukvaran.
- Förändra offline-projektet och genomför en förnyad nedladdning (jämför t.ex. antal servoobjekt, motor, pulsgivare, effektdel i offline-projektet och på servot).
- Förändra servotillståndet (roterar ett servo eller finns det ett meddelande?).
- Beakta ytterligare meddelande och häv deras orsak.
- Starta upp från tidigare sparade filer (från-/tillslag eller p0976).

201044 <Ortsuppgift>CU: Beskrivningsdata felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	AV2
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Vid laddning av det på det icke flyktiga minnet sparade beskrivningsdatana upptäcktes ett fel.
Åtgärd:	Byt minneskort eller kontrollenhet.

201045 <Ortsuppgift>CU: Projekteringsdata ogiltiga

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Ett fel har upptäckts vid utvärderingen av de på det icke flyktiga minnet sparade parameterfilerna PSxxxxxy.ACX, PTxxxxxy.ACX, CAxxxxxy.ACX eller CCxxxxxy.ACX. På grund av detta kunde därför några av de sparade parametervärdena inte övertas. Se även r9406 t.o.m. r9408. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Kontrollera de i r9406 till r9408 visade parametrarna och korrigera dessa vid behov.
- Genomför en fabriksinställning (p0976 = 1) och ladda på nytt ner projektet i servoenheten.

Spara därefter parametreringen i STARTER med funktionen "Kopiera RAM till ROM" eller med p0977 = 1. Därmed blir de felaktiga parameterfilerna på det icke flyktiga minnet överskrivna och varningen återställd.

201049 <Ortsuppgift>CU: Skrivning till fil inte möjligt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Skrivning till en skrivskyddad fil är inte möjlig (PSxxxxxx.acx). Skrivuppdraget avbröts. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Servoobjektsnummer.

Åtgärd:

Kontrollera om filerna i det icke flyktiga minnet under .../USER/SINAMICS/DATA/... har attributet "skrivskydd" satt. Vid behov, tag bort skrivskyddet och spara igen (t.ex. sätt p0977 = 1).

201050 <Ortsuppgift>Minneskort och enhet inte kompatibla

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Minneskortet och enhetstypen passar inte tillsammans (t. ex. ett minneskort för SINAMICS S isatt i SINAMICS G).
Åtgärd:	- Sätt in ett passande minneskort. - Använd passande kontrollenhet resp. effektdel.

201054 <Ortsuppgift>CU: Systemgränser överskridna

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST

Orsak:	Minst en systemöverbelastning har fastställts. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Räknetidsbelastningen för hög (r9976[1]). 5: Toppbelastningen för hög (r9976[5]). Upplysning: Så länge detta fel finns, är det inte möjligt att spara parametrarna (p0971, p0977). Se även: r9976
Åtgärd:	För störvärde = 1, 5: - Reducera belastningen hos beräkningstiden för servoenheten till under 100% (r9976[1] och r9976[5]). - Kontrollera och vid behov ändra scannertiden (p0115, p0799, p4099). - Deaktivera funktionsmoduler. - Deaktivera servoobjekt. - Tag bort servoobjekt ur börtopologin. - Beakta DRIVE-CLiQ-topologireglerna och vid behov ändra DRIVE-CLiQ-topologin. Vid användning av Drive Control Chart (DCC) resp. fria funktionsblock (FBLOCK) gäller: - Beräkningstidens belastning för de enskilda processgrupperna hos ett servoobjekt kan utläsas i r21005 (DCC) resp. r20005 (FBLOCKS). - Vid behov ändra tillordningen av processgrupperna (p21000, p20000) så att scannertiden ökas (r21001, r20001). - Vid behov reducera antalet av cykliskt beräknande moduler (DCC) resp. funktionsblock (FBLOCKS).

201055 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (SYNO på port och applikation olika)

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Alla applikationer, som arbetar med slavar på en port, måste vara härledda från samma SYNO-takt. Den första applikationen, vilkens registrering ansluter en slav till en port, bestämmer därmed den SYNO-takt som ligger till grund för porten.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Metod-ID.

Upplysning:

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontakta hotline.

201056 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (takt från parametergrupp redan använd annorlunda)

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Den önskade parametergruppen (IRG, NREG, ...) används redan i en annan takt.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Metod-ID.

Upplysning:

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontakta hotline.

201057 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (olika DRIVE-CLiQ-typ för slav)

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den önskade DRIVE-CLiQ-typen (hps_ps, hps_enc, ...) har angivits olika för en och samma slavkomponent. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Metod-ID. Upplysning: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Kontakta hotline.

201058 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (slav saknas i topologi)

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den önskade slavkomponenten finns inte i topologin. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Metod-ID. Upplysning: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Kontakta hotline.

201059 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (port existerar inte)

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Portobjektet, som enligt topologin har tillordnats den önskade slavkomponenten, existerar inte. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Metod-ID. Upplysning: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Kontakta hotline.

201060 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (parametergrupp inte tillgänglig)

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den önskade parametergruppen (IREG, NREG, ...) erbjuds inte av denna slavtyp. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Metod-ID. Upplysning: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Kontakta hotline.

201061 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (applikationen inte känd)

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST

Orsak: En applikation, som inte är registrerad med TSM, har försökt att registrera med registerSlaves().
Orsaken kan vara en misslyckad TSM-registrering eller en felaktig registreringssekvens. Det är alltid nödvändigt att först registrera med TSM innan registerSlaves() kan användas.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Metod-ID.
Upplysning:
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontakta hotline.

201063 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (PDM)

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Metod-ID.
Upplysning:
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontakta hotline.

201064 <Ortsuppgift>CU: Internt fel (CRC)

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: CRC-fel i programminnet på kontrollenheten

Åtgärd: - Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

201068 <Ortsuppgift>CU: Dataminne, överfullt minne

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Belastningen för ett dataminnesområde är för stort.
Störvärde (r0949, binär tolkning):
Bit 0 = 1: Snabba dataminnet 1 inte tillräckligt.
Bit 1 = 1: Snabba dataminnet 2 inte tillräckligt.
Bit 2 = 1: Snabba dataminnet 3 inte tillräckligt.
Bit 3 = 1: Snabba dataminnet 4 inte tillräckligt.

Åtgärd: - Deaktivera funktionsmodul.
- Deaktivera servoobjekt.
- Tag bort servoobjekt ur börtopologin.

201069 <Ortsuppgift>Parameter-back-up och enhet inkompatibla.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Parameter-back-upen på minneskortet och på servoenheten passar inte ihop.
En uppstart av modulen med fabriksinställningar sker.
Exempel:
Enhet A och B är inte kompatibla och ett minneskort med parameter-back-up för enhet A har satts in i enhet B.

Åtgärd:

- Sätt in ett minneskort med kompatibel parameter-backup och genomför POWER ON.
- Sätt in ett minneskort utan parameter-backup och genomför POWER ON.
- Genomför en lagring av parametrarna (p0977 = 1).

201070 <Ortsuppgift>Projekt-/programvarunedladdning till minneskortet pågår

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett uppdateringsförlopp (projket-/programvarunedladdning) har initierats på minneskortet.
Under det att denna störning finns sker motsvarande uppdatering rum med kontroll av plausibilitet och konsistens. Därefter utlöses avhängigt av kommandooptionen en ny uppstart (reset) av kontrollenheten.
Varning:
Under det att uppdateringsförloppet pågår och denna störning finns får kontrollenheten inte slås av.
Om förloppet avbryts kan det leda till att filsystemet på minneskortet förstörs. Minneskortet är då inte längre funktionsdugligt och måste repareras.

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Denna störning försvinner automatiskt efter att uppgraderingsförloppet avslutats.

201072 <Ortsuppgift>Minneskortet återskapat från back-up-kopia

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Under ett skrivuppdrag till minneskortet har kontrollenheten slagits ifrån. Därför har den synbara partitionen blivit defekt.
Efter tillslag har datana skrivits från den inte synbara partitionen (back-up kopia) till den synbara partitionen.

Åtgärd: Kontrollera att programvaran och parameter-back-upen är aktuella.

201073 <Ortsuppgift>POWER ON krävs för en back-up-kopia på minneskortet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Parametreringen på minneskortets synbara partition har ändrat sig.
För att back-up-kopian på den inte synbara partitionen skall aktualiseras, krävs en POWER ON eller en hårdvaru-Reset (p0972) av kontrollenheten.
Uppllysning:
Vid behov krävs en förnyad POWER ON via denna varning (t.ex. efter lagring med p0971 = 1).

Åtgärd:

- Genomför en POWER ON av kontrollenheten (från-/tillslag).
- Genomför en hårdvaru-Reset (knapp RESET, p0972).

201099 <Ortsuppgift>Toleransfönstret för tidssynkronisation frångått.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Det inställda toleransfönstret för tidssynkroniseringen med huvudtiden har frångåtts.
Se även: p3109
Åtgärd: Välj kortare resynkronisationsintervall, så att synkronisationsavvikelsen mellan huvudtiden och servosystemet fortfarande ligger inom toleransfönstret.
Se även: r3108

201104 <Ortsuppgift>CU: Slå inte av. Optimering av filsystemet pågår.**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** En optimering av filsystemet pågår i det icke flycktiga enhetsminnet hos kontrollenheten. Detta förlopp kan ta flera minuter.
Varning:

Under det att optimeringen pågår får kontrollenheten inte slås av, eftersom detta kan leda till förlust av användardata.

Åtgärd: Låt kontrollenheten vara påslagen under optimeringsförloppet.

Upplysning:

Varningen försvinner automatiskt efter att optimeringen av filsystemet avslutats.

201105 <Ortsuppgift>CU: Inte tillräckligt med minne**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV1**Kvittering:** POWER ON**Orsak:** På denna kontrollenhet har för många funktioner konfigurerats (t. ex. för många servon, funktionsmoduler, datablock, OA-applikationer, block, osv.).

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: - Ändra konfigurationen på denna kontrollenhet (t.ex. färre servon, funktionsmoduler, datablock, OA-applikationer, block, osv.).

- Sätt in ytterligare kontrollenhet.

201106 <Ortsuppgift>CU: Inte tillräckligt med minne**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Det finns inte tillräckligt med ledigt minnesutrymme.**Åtgärd:** Ingen nödvändig.

201107 <Ortsuppgift>CU: Spara på minneskortet har misslyckats**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak:	Ett lagringsförlopp i det icke flyktiga minnet kunde inte genomföras framgångsrikt. - Det icke flyktiga minnet är defekt. - Det icke flyktiga minnet har inte tillräcklig lagringskapacitet. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Försök spara på nytt. - Byt minneskort eller kontrollenhet.

201110 <Ortsuppgift>CU: Mer än en SINAMICS G till en kontrollenhet

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Mer än en effektdel av typen SINAMICS G drivs med kontrollenheten. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Det andra servots nummer med effektdel av typ SINAMICS G.
Åtgärd:	Endast driften av ett servo av typen SINAMIC G är tillåten.

201111 <Ortsuppgift>CU: Blandad drift av servoenheter är inte tillåten

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Otillåten drift hos olika servoenheter hos en kontrollenhet: - SINAMICS S tillsammans med SINAMICS G - SINAMICS S tillsammans med SINAMICS S Value eller Combi Störvärde (r0949, decimal tolkning): Numret på det första servoobjekt med avvikande effektdeltyp.
Åtgärd:	Styr endast effektdelar av en servotyp med en kontrollenhet.

201112 <Ortsuppgift>CU: Otillåten effektdel

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den anslutna effektdelen kan inte användas tillsammans men denna kontrollenhet. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Effektdelen stöds inte (t. ex. PM240). 2: DC/AC-effektdel otillåten med CU310. 3: Effektdelen (S120M) inte tillåten för vektorreglering.
Åtgärd:	Byte ut otillåten effektdel mot tillåten komponent.

201120 <Ortsuppgift>Initialisering låsning har misslyckats

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	AV1 (AV2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak: Vid initialisering av plintfunktionen har ett internt mjukvarufel uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenheten (CU).

201122 <Ortsuppgift>Frekvens på mätprobsingången för hög

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Impulsfrekvensen på mätprobsingången är för hög.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 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)

Åtgärd: Sänk impulsfrekvensen på mätprobsingången.

201122 <Ortsuppgift>Frekvens på mätprobsingången för hög

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: CU_NX_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Pulsfrekvensen på mätprobsingången är för hög.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: DI/DO 9 (X122.8)
- 2: DI/DO 10 (X122.10)
- 4: DI/DO 11 (X122.11)
- 64: DI/DO 8 (X122.7)

Åtgärd: Sänk impulsfrekvensen på mätprobsingången.

201123 <Ortsuppgift>Effektdelen stöder inte digitala in-/utgångar

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelen stöder inte den aktiverade funktionsmodulen "Digitala in-/utgångar".

Åtgärd: Inaktivera funktionsmodulen.

201150 <Ortsuppgift>CU: Antal instanser för en drivobjektstyp har överskridits

Meddelandevärde: Servoobjekttyp: %1, tillåtet antal: %2, aktuellt antal: %3

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Det maximalt tillåtna antal instanser för en servoobjektstyp har överskridits. Servoobjektstyp: Servoobjektstyp (p0107), för vilket det maximala antalet instanser har överskridits. Tillåtet antal: Maximalt tillåtet antal instanser för denna servoobjektstyp. Aktuellt antal: Aktuellt antal instanser för denna servoobjektstyp. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: ddccbaa hex: aa = Servoobjektstyp, bb = Tillåtet antal, cc = Aktuellt antal, dd = Utan betydelse
Åtgärd:	- Stäng av enheten. - Minska antal instanser för en servoobjektstyp genom att reducera antalet inkopplade komponenter på ett lämpligt sätt. - Utför idrifttagningen på nytt.

201151 <Ortsuppgift>CU: Antal servoobjekt av en kategori överskriden

Meddelandevärde:	Servoobjektkategori: %1, tillåtet antal: %2, aktuellt antal: %3
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Det maximalt tillåtna antalet servoobjekt för en kategori har överskridits. Servoobjektkategori: Servoobjektkategori, för vilken det maximalt tillåtna antalet servoobjekt har överskridits. Tillåtet antal: Maximalt tillåtet antal för denna servoobjektkategori. Aktuellt antal: Aktuellt antal för denna servoobjektkategori. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: ddccbaa hex: aa = Servoobjektkategori, bb = Tillåtet antal, cc = Aktuellt antal, dd = Utan betydelse
Åtgärd:	- Stäng av enheten. - Inskränk antalet servoobjekt i den angivna kategorin genom att reducera antalet anslutna komponenter. - Genomför en förnyad idrifttagning.

201152 <Ortsuppgift>CU: Konstellationen av servoobjektstyper ogiltig

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	En samtidig drift med servoobjektstyperna SERVO, VECTOR och HLA är inte möjlig. Maximalt 2 av dessa servoobjektstyper kan köras på en kontrollenhet.
Åtgärd:	- Stäng av enheten. - Inskränk användningen av servoobjektstyperna SERVO, VECTOR, HLA till maximalt 2. - Genomför en förnyad idrifttagning.

201200 <Ortsuppgift>CU: Internt mjukvarufel i tidsdelshanteringen

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: Ett fel har uppstått vid tidsdelsförvaltningen.
 Eventuellt har scannertiderna otillåten inställning.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 998:
 För många tidsskrivningar utnyttjas av OA (t.ex. DCC).
 999:
 För många tidsskrivningar utnyttjas av grundsystemet. Eventuellt har för många olika scannertider ställts in.
 Ytterligare värden:
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd: - Kontrollera inställningen av scannertiden (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511).
 - Kontakta Hotline.

201205 <Ortsuppgift>CU: Tidsdelsspill

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: POWER ON
Orsak: Räknetiden för den aktuella topologin räcker inte till.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd: - Minska antalet servon.
 - Öka scannertiden.

201221 <Ortsuppgift>CU: Grundtaktan är för liten

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Regleringen/övervakningen kan inte innehålla sin planerade takt.
 Tiden för regleringen/övervakningen är för lång i förhållande till den planerade takten, eller den i systemet återstående räknetiden räcker inte till för regleringen/övervakningen.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd: Höj grundtaktan för DRIVE-CliQ kommunikationen.
 Se även: p0112

201222 <Ortsuppgift>CU: Grundtakt för låg (beräkningstid för kommunikation saknas)

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Ingen time-slice har definierats, som uppfyller villkoren.
 Porten kan inte användas korrekt, eftersom den alternerande cykliska takten inte kan innehållas.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Metod-ID
 Upplysning:
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd: Kontakta hotline.

201223 **<Ortsuppgift>CU: Scannertid inkonsistent**

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Vid ändring av en scannertid (p0115[0], p0799 eller p4099) har en inkonsistens mellan takterna fastställts. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Värdet mindre än minimalvärdet. 2: Värdet större än maximalvärdet. 3: Värdet inte en multipel av 1.25 µs. 4: Värdet passar inte till den taktsynkrona PROFIBUS-driften. 5: Värdet ingen multipel av 125 µs. 6: Värdet ingen multipel av 250 µs. 7: Värdet ingen multipel av 375 µs. 8: Värdet ingen multipel av 400 µs. 10: Speciella inskränkningar hos servoobjektet påverkade. 20: För ett SERVO med en scannertid på 62.5 µs har fler än två servoobjekt eller ett från typen SERVO avvikande servoobjekt upptäckts på samma DRIVE-CLiQ-sträng (det är maximalt tillåtet med två servoobjekt av typen SERVO). 21: Värdet är ingen multipel av strömregulator takten hos en i systemet befintlig servo- eller vektordrift (t.ex. bör vid TB30 värdena för alla index tas med i beräkningen). 30: Värdet mindre än 31.25 µs. 31: Värdet mindre än 62.5 µs (31.25 µs stöds inte för SMC10, SMC30, SMI10 och dubbelmotormodul). 32: Värdet mindre än 125 µs. 33: Värdet mindre än 250 µs. 40: På DRIVE-CLiQ-strängen har deltagare upptäckts, vilkas största gemensamma scannertidsdelare är mindre än 125 µs. Dessutom har ingen av deltagarna en scannertid mindre än 125 µs. 41: På DRIVE-CLiQ-strängen har en chassi-enhet upptäckts som deltagare. Dessutom är den största gemensamma scannertidsdelaren för alla på strängen befintliga deltagarna mindre än 250 µs. 42: På DRIVE-CLiQ-strängen har en aktiv nätmodul upptäckts som deltagare. Dessutom är den största gemensamma scannertidsdelaren för alla på strängen befintliga deltagarna mindre än 125 µs. 43: På DRIVE-CLiQ-strängen har en spänningsavkänningsmodul (VSM) upptäckts som deltagare. Dessutom är den största gemensamma scannertidsdelaren för alla på strängen befintliga deltagarna skild från strömregulator takten för servoobjekt av VSM. 44: Den största gemensamma scannertidsdelaren för alla på DRIVE-CLiQ-strängen befintliga komponenterna är inte lika för alla komponenter hos detta servoobjekt (t.ex. finns det komponenter på olika DRIVE-CLiQ-strängar för vilka olika högsta gemensamma delare bildas). 45: På DRIVE-CLiQ-strängen har en chassi-parallell-enhet upptäckts som deltagare. Dessutom är den största gemensamma scannertidsdelaren för alla på strängen befintliga deltagarna mindre än 162.5 µs resp. 187.5 µs (vid 2 resp. 3 parallellkopplingar). 46: På DRIVE-CLiQ-strängen har en deltagare upptäckts, vilkens scannertid inte är någon multipel av den minsta scannertiden på denna sträng. 52: På DRIVE-CLiQ-strängen har deltagare upptäckts, vilkas största gemensamma scannertidsdelare är mindre än 31.25 µs. 54: På DRIVE-CLiQ-strängen har deltagare upptäckts, vilkas största gemensamma scannertidsdelare är mindre än 62.5 µs. 56: På DRIVE-CLiQ-strängen har deltagare upptäckts, vilkas största gemensamma scannertidsdelare är mindre än 125 µs. 58: På DRIVE-CLiQ-strängen har deltagare upptäckts, vilkas största gemensamma scannertidsdelare är mindre än 250 µs. 99: Servoobjektövergripande inkonsistens fastställd. 116: Rekommenderad takt i r0116[0...1]. Upplysning generellt: Topologireglerna måste beaktas vid inkoppling av DRIVE-CLiQ (se motsvarande produktdokumentation). Parametrarna för scannertiderna kan även ändras vid automatiska beräkningar. Exempel för största gemensamma delare: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs → 62.5 µs
Åtgärd:	- Kontrollera DRIVE-CLiQ-kablarna. - Ställ in giltig scannertid. Se även: p0115, p0799, p4099

201224 <Ortsuppgift>CU: Pulsfrekvens inkonsistent**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid ändring av den minimala pulsfrekvensen (p0113) har en inkonsistens mellan pulsfrekvenserna fastställts.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 1: Värdet är mindre än min.värde.
 2: Värdet är större än max.värde.
 3: Resulterande taktid är ingen multipel av 1.25 µs.
 4: Värdet passar inte för taktsynkron PROFIBUS-drift.
 10: Servoobjektets speciella inskränkningar har övergetts.
 99: Servoobjektövergripande inkonsistens fastställd.
 116: Rekommenderad takt i r0116[0...1].

Åtgärd: Ställ in giltig pulsfrekvens.
 Se även: p0113

201250 <Ortsuppgift>CU: CU-EEPROM Read-Only data felaktig.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN (AV2)**Kvittering:** POWER ON

Orsak: Fel vid läsning av Read-Only data hos EEPROM på kontrollenheten.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
 - Stäng av kontrollenheten.

201251 <Ortsuppgift>CU: CU-EEPROM Read-Write data felaktig.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Fel vid läsning av Read-Write data hos EEPROM på kontrollenheten.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: Vid varningsvärde r2124 < 256 gäller:
 - Genomför POWER ON.
 - Byt ut kontrollenheten.
 Vid varningsvärde r2124 >= 256 gäller:
 - Radera störminnet för servoobjektet med denna varningen (p0952 = 0).
 - Radera alternativt störminnet för alla servoobjekt (p2147 = 1).
 - Byt ut kontrollenheten.

201255 <Ortsuppgift>CU: Optionskort EEPROM Read-Only data felaktig.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN (AV2)**Kvittering:** POWER ON

Orsak: Fel vid läsning av Read-Only data hos EEPROM på optionsmodulen.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Stäng av kontrollenheten.

201256 <Ortsuppgift>CU: Optionskortl EEPROM Read-Write data felaktig.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Fel vid läsning av Read-Write data hos EEPROM på optionsmodulen.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Stäng av kontrollenheten.

201257 <Ortsuppgift>CU: Programvaruversion föråldrad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Kontrollenheten har en för gammal programvara.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
bbbbbbbaa hex: aa = komponent som inte stöds
aa = 01 hex = 1dec.:
Kontrollenheten stöds inte av den insatta programvaran.
aa = 02 hex = 2 dec.:
Kontrollenheten stöds inte av den insatta programvaran.
aa = 03 hex = 3 dec.:
Effektmodulen stöds inte av den insatta programvaran.
aa = 04 hex = 4 dec.:
Kontrollenheten stöds inte av den insatta programvaran.

Åtgärd: För störvärde = 1, 2, 4:
- Uppdatera kontrollenheten till en nyare programvara.
För störvärde = 3:
- Uppdatera kontrollenheten till en nyare programvara.
- Ersätt effektmodulen med en komponent som stöds.

201260 <Ortsuppgift>Mjukvaran inte frigiven

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: AV1
Servo: AV3
Hla: AV3

Kvittering: POWER ON

Orsak: Runtime-mjukvaran (RT-SW) är inte frigiven.

Åtgärd: Endast för siemensintern feldiagnos.

201275 <Ortsuppgift>Hårdvarubeskrivning felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** Infeed: AV2
Servo: AV3
Hla: AV3**Kvittering:** POWER ON**Orsak:** Vid åtkomst till hårdvarubeskrivningsfilen på CompactFlash-kortet har ett fel uppstått.
Mapp och filnamn: ADDON/SINAMICS/DATA/HW_DESC/014/DESC0000.ACX
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
22: Filen hittades inte.
24: Läsåtkomst till filen felaktig.
26: Formatfel.
28: Versionsfel.
30: Internt fel ACX-reader.
40: Innehållsfel.
45: Hårdvarubeskrivningen inte konsistent.
60: Inkonsistens: Antal Power Stack Adapter (PSA).
61: Inkonsistens: Antal kabinett sensormoduler (SMC).
62: Inkonsistens: Antal spänningsavkänningsmoduler (VSM).
63: Inkonsistens: Antal plintmoduler (TM).
64: Inkonsistens: Antal plintkort (TB).**Åtgärd:** Endast för siemensintern feldiagnos.

201276 <Ortsuppgift>Hårdvarubeskrivning ej helt kompatibel**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Hårdvarubeskrivningsfilen innehåller mer data än mjukvaran behöver.**Åtgärd:** Ingen nödvändig.

201302 <Ortsuppgift>Fel i komponent-tracen**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Ett fel har uppstått i komponent-tracen.
Meddelandet uppträder i följande fall:
- Uppladdning av trace-data (p7792 = 1).
- Ändra fabriksinställningen (p7790, p7791) för saknad egenskap "Komponent-trace" (r0193.1 = 0).
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: DRIVE-CLiQ-komponenten stödjer inte komponent-tracen (r0193.1 = 0).
101: Datana från trace 1 är inte läsbara.
102: Datana från trace 2 är inte läsbara.
103: Datana från trace 3 är inte läsbara.
104: Datana från trace 4 är inte läsbara.
105: Datana från trace 5 är inte läsbara.**Åtgärd:** För varningsvärde = 1:
Uppdatera programvaran för berörd DRIVE-CLiQ-komponent.

201303 <Ortsuppgift>Komponent stöder inte den begärda funktion**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST

Orsak: En från kontrollenheten begärd funktion stöds inte av en DRIVE-CLiQ-komponent.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Komponenten stödjer inte deaktiveringen.
 101: Motormodulen stödjer ingen intern ankarkortslutning.
 102: Motormodulen stödjer inte deaktiveringen.
 201: Sensormodulen stödjer ingen ärvärdesinvertering (p0410.0 = 1) när en Hallsensor används (p0404.6 = 1) för kommuteringen.
 202: Sensormodulen stödjer ingen parkering/bort val av parkering.
 203: Sensormodulen stödjer inte deaktiveringen.
 204: Programvaran för denna plintmodul 15 (TM15) stödjer inte användning av TM15DI/DO.
 205: Sensormodulen stödjer inte vald temperaturutvärdering (r0458).
 206: Programvaran för denna plintmodul TM41/TM31/TM15 uppvisar en för gammal programvara. För störningsfri drift är en upprustning av programvaran tvingande nödvändigt.
 207: Effektdelen med denna hårdvaruversion stödjer inte drift med en anslutningsspänning till enheten mindre än 380 V.
 208: Sensormodulen stödjer inte bortval av kommutering med nollmärke (via p0430.23).
 211: Sensormodulen stödjer inte enspårsgivare (r0459.10).
 212: Sensormodulen stödjer inte LVDT-sensorer (p4677.0).
 213: Sensormodulen stödjer inte karaktäristiktypen (p4662).

Åtgärd: Uppgradera programvaran hos den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten.
 För störvärde = 205:
 Kontrollera och vid behov anpassa parametrarna p0600 resp. p0601.
 För störvärde = 207:
 Byt effektdel eller vid behov ställ in högre anslutningsspänning till enheten (p0210).
 För störvärde = 208:
 Kontrollera och vid behov återställ parameter p0430.23.

201304 <Ortsuppgift>Programvaruversionen hos DRIVE-CLiQ-komponenten är inte aktuell**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: I det icke flyktiga minnet finns en nyare programvaruversion än på den anslutna DRIVE-CLiQ-komponenten.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Komponentnumret för den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten.

Åtgärd: Genomför programvaruuppdatering (p7828, p7829 resp. idrifttagningsmjukvara).

201305 <Ortsuppgift>Topologi: Komponentnummer saknas.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak:	Komponentnumret från topologin har inte parameterats (p0121 (för effektdel, se p0107), p0131 (för servo-/vektorservo, se p0107), p0141, p0151, p0161). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Datablocksnumret. Upplysning: Störningen uppstår även, när givare har projekterats (p0187 ... p0189), men det inte finns något komponentnummer för den. Störvärdet innehåller i detta fall servodatanas blocknummer med tillägg av 100 * givarnumret (t.ex. 3xx, när det för givare 3 (p0189) inte har lagts in något komponentnummer i p0141). Se även: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189
Åtgärd:	- Mata in det saknade komponentnumret. - Vid behov ta bort komponenten och starta idrifttagningen på nytt. Se även: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0185, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Ortsuppgift>Mjukvaruuppdatering till DRIVE-CliQ-komponent pågår

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Mjukvaruuppdatering till minst en DRIVE-CliQ-komponent är aktiv.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Komponentnumret för DRIVE-CliQ-komponenten.

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Denna varning försvinner automatiskt efter att programvaruuppdateringen avslutats.

201314 <Ortsuppgift>Topologi: Komponenten får inte finnas

Meddelandevärde: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För en komponent har "deaktiverad och inte tillgänglig" ställts in men denna komponent finns trots det i topologin.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
ddccbbaa hex:
aa = Komponentnummer
bb = Komponentens komponentklass
cc = Anslutningsnummer

Upplysning:
Komponentklass och anslutningsnummer finns beskrivna i F01375.
Åtgärd: - Avlägsna den aktuella komponenten.
- Ändra inställningen "deaktiverad och inte tillgänglig".
Upplysning:
Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).
Se även: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201315 <Ortsuppgift>Servoobjektet är inte driftklart

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För det berörda aktiva servoobjektet saknas minst en aktiv komponent.

Upplysning:

Alla andra aktiva och driftsdugliga servoobjekt kan befinna sig i tillståndet "RUN".

Åtgärd: Varningen försvinner åter automatiskt för följande hanteringar:

- Inaktivering av berört servoobjektet (p0105 = 0).

- Inaktivering av berörda komponenter (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).

- Sätt åter in berörda komponenter.

Se även: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201316 <Ortsuppgift> Servoobjektet är inaktivt och åter klart för drift.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Om genom att sätta in en komponent hos börtopologin ett inaktivt icke driftklart servoobjekt åter blir driftklart. Tillhörande parameter för komponenten är i detta fall satt till "aktivera" (p0125, p0145, p0155, p0165).

Upplysning:

Detta är det enda meddelande, som visas för ett inaktiverat servoobjekt.

Åtgärd: Varningen försvinner åter automatiskt vid följande hanteringar:

- Aktivering av berört servoobjekt (p0105 = 1).

- Tag åter bort berörd komponent.

Se även: p0105

201317 <Ortsuppgift> Avaktiverad komponent existerar

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Om en komponent hos börtopologin sätts in för ett aktivt servoobjekt och tillhörande komponents parameter är satt till "inaktivera" (p0125, p0145, p0155, p0165).

Upplysning:

Detta är det enda meddelande, som visas för en inaktiverad komponent.

Åtgärd: Varningen försvinner automatiskt vid följande handlande:

- Aktivera påverkade komponenter (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).

- Ta återigen bort de påverkade komponenterna.

Se även: p0125, p0145, p0155, p0165

201318 <Ortsuppgift> BICO: Det finns upplösta kapslingar

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Denna varning utges i följande fall:

- Ett inaktivt/ej driftklart servoobjekt är åter aktivt/driftklart.

- Listan för BI/CI-parametrar är inte tom (r9498[0...29], r9499[0...29]).

- De i listan för BI/CI-parametrar sparade BICO-förbindningarna har faktiskt ändrats (r9498[0...29], r9499[0...29]).

Åtgärd: Återställ varningen:

- Sätt p9496 = 1 eller 2.

eller

- Deaktivera åter servoobjekten.

201319 <Ortsuppgift>Ansluten komponent ej initialiserade**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** För minst en ansluten komponent är en initialisering nödvändig.
Detta är endast möjligt när impulsspärren är aktiv för alla servoobjekt.**Åtgärd:** Aktivera impulsspärr för alla servoobjekt.**201320 <Ortsuppgift>Topologi: Servoobjektsnummer saknas i konfigurationen****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** I p0978 saknas ett servoobjektsnummer.
Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):
Det felande servoobjektsnumret kan utrönas under index för p0101.**Åtgärd:** Sätt p0009 = 1 och ändra p0978:
Regler:
- p0978 måste innehålla alla servoobjektsnummer (p0101).
- Inget servoobjektsnummer får upprepas.
- Genom inmatning av 0 kan servoobjektet med PZD skiljas ut från dem utan.
- Endast 2 detaljlistor är tillåtna. Efter den andra 0 måste alla värden vara 0.
- Dummy servoobjektsnummer (255) är bara tillåtet i den första detaljlistan.**201321 <Ortsuppgift>Topologi: Servoobjektsnummer existerar inte i konfigurationen****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** p0978 innehåller ett icke existerande servoobjektsnummer.
Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):
Servoobjektsnumret kan utrönas under index för p0978.**Åtgärd:** Sätt p0009 = 1 och ändra p0978:
Regler:
- p0978 måste innehålla alla servoobjektsnummer (p0101).
- Inget servoobjektsnummer får upprepas.
- Genom inmatning av 0 kan servoobjektet med PZD skiljas ut från dem utan.
- Endast 2 detaljlistor är tillåtna. Efter den andra 0 måste alla värden vara 0.
- Dummy servoobjektsnummer (255) är bara tillåtet i den första detaljlistan.**201322 <Ortsuppgift>Topologi: Servoobjektsnummer finns med två gånger i konfigurationen****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** I p0978 finns servoobjektsnumret mer än en gång.
Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):
Index för p0978, under vilket det aktuella servoobjektsnumret finns.

Åtgärd: Sätt parameter p0009 = 1 och ändra p0978:
 Regler:
 - p0978 måste innehålla alla servoobjektsnummer (p0101).
 - Inget servoobjektsnummer får upprepas.
 - Genom inmatning av 0 kan servoobjekt med PZD skiljas ut från dem utan.
 - Endast 2 detaljlistor är tillåtna. Efter ett andra 0 måste alla värden vara 0.
 - Dummy servoobjektsnummer (255) är bara tillåtet i den första detaljlistan.

201323 <Ortsuppgift>Topologi: Mer än två detaljlistor har lagts upp

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: I p0978 finns detaljlistan med mer än två gånger. Efter det andra 0 måste alla värden vara 0.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Det ej tillåtna värdet finns i index för p0978.
Åtgärd: Sätt p0009 = 1 och ändra p0978:
 Regler:
 - p0978 måste innehålla alla servoobjektsnummer (p0101).
 - Inget servoobjektsnummer får upprepas.
 - Genom inmatning av 0 kan servoobjektet med PZD skiljas ut från dem utan.
 - Endast 2 detaljlistor är tillåtna. Efter den andra 0 måste alla värden vara 0.
 - Dummy servoobjektsnummer (255) är bara tillåtet i den första detaljlistan.

201324 <Ortsuppgift>Topologi: Dummy servoobjektsnummer har lagts upp felaktigt

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: I p0978 är det bara tillåtet med dummy servoobjektsnummer (255) i den första detaljlistan.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Det ej tillåtna värdet finns i index för p0978.
Åtgärd: Sätt p0009 = 1 och ändra p0978:
 Regler:
 - p0978 måste innehålla alla servoobjektsnummer (p0101).
 - Inget servoobjektsnummer får upprepas.
 - Genom inmatning av 0 kan servoobjektet med PZD skiljas ut från dem utan.
 - Endast 2 detaljlistor är tillåtna. Efter den andra 0 måste alla värden vara 0.
 - Dummy servoobjektsnummer (255) är bara tillåtet i den första detaljlistan.

201325 <Ortsuppgift>Topologi: Komponentnummer finns inte i börtopologin

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Den i en parameter (t.ex. p0121, p0131, ...) konfigurerade komponenten finns inte i börtopologin.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Projekterat komponentnummer, som inte finns i börtopologin.
Åtgärd: Åstadkom konsistent topologi och DO-projektering.

201330 **<Ortsuppgift>Topologi: Snabbdrifftagning är inte möjlig.**
Meddelandevärde: Felorsak: %1, tilläggsinformation: %2, preliminärt komponentnummer: %3
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA

Orsak:

En snabbidrifttagning kan inte genomföras. Den existerande ärtopologin uppfyller inte de nödvändiga kraven.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ccccbbaa hex: cccc = Preliminärt komponentnummer, bb = Tilläggsinformation, aa = Felorsak

aa = 01 hex = 1 dec.:

Hos en komponent har inte tillåtna anslutningar hittats.

- bb = 01 hex = 1 dec.: Hos en motormodul har mer än en motor med DRIVE-CLiQ hittats.

- bb = 02 hex = 2 dec.: Hos en motor med DRIVE-CLiQ har DRIVE-CLiQ-kabeln inte anslutits till en motormodul.

aa = 02 hex = 2 dec.:

Topologin innehåller för många komponenter av en typ.

- bb = 01 hex = 1 dec.: Mer än en master kontrollenhet existerar.

- bb = 02 hex = 2 dec.: Det finns fler än 1 inmatning (8 vid parallellkoppling).

- bb = 03 hex = 3 dec.: Det finns fler än 10 motormoduler (8 vid parallellkoppling).

- bb = 04 hex = 4 dec.: Det finns fler än 9 givare.

- bb = 05 hex = 5 dec.: Det finns fler än 8 plintmoduler.

- bb = 07 hex = 7 dec.: Okänd komponenttyp.

- bb = 08 hex = 8 dec.: Det finns fler än 6 servoslavar.

- bb = 09 hex = 9 dec.: Anslutning av en servoslav inte tillåten.

- bb = 0a hex = 10 dec.: Det finns ingen servomaster.

- bb = 0b hex = 11 dec.: Det finns mer än en motor med DRIVE-CLiQ vid parallellkoppling.

- bb = 0c hex = 12 dec.: Det finns olika effektdelar vid parallellkoppling.

- cccc = Används inte.

aa = 03 hex = 3 dec.:

Mer än 16 komponenter har anslutits till en DRIVE-CLiQ-anslutning på kontrollenheten.

- bb = 0, 1, 2, 3 betyder t.ex. hittats på DRIVE-CLiQ-anslutning X100, X101, X102, X103.

- cccc = Används inte.

aa = 04 hex = 4 dec.:

Antalet efter varandra inkopplade komponenter är större än 125.

- bb: Används inte.

- cccc = Tillfälligt komponentnummer för första funna komponenten som orsakar felet.

aa = 05 hex = 5 dec.:

Komponenten är inte tillåten för SERVO.

- bb = 01 hex = 1 dec.: SINAMICS G finns.

- bb = 02 hex = 2 dec.: Chassi finns.

- cccc = Tillfälligt komponentnummer för första funna komponenten som orsakar felet.

aa = 06 hex = 6 dec.:

Hos en komponent har icke tillåten EEPROM-data upptäckts. Detta måste korrigeras innan fortsatt uppstart.

- bb = 01 hex = 1 dec.: Beställningsnumret (MLFB) för den utbytta effektdelen innehåller jokertecken. Jokertecknet (*) måste ersättas med korrekt tecken.

- cccc = Tillfälligt komponentnummer för komponent med otillåten EEPROM-data.

aa = 07 hex = 7 dec.:

Ärtopologin innehåller en otillåten kombination av komponenter.

- bb = 01 hex = 1 dec.: Aktiv nätmodul (ALM) och enkel nätmodul (BLM).

- bb = 02 hex = 2 dec.: Aktiv nätmodul (ALM) och smart nätmodul (SLM).

- bb = 03 hex = 3 dec.: SIMOTION-styrning (t.ex. SIMOTION D445) och SINUMERIK-komponent (t.ex. NX15).

- bb = 04 hex = 4 dec.: SINUMERIK-styrning (t.ex. SINUMERIK 730.net) och SIMOTION-komponent (t.ex. CX32).

- cccc = Används inte.

Upplysning:

Anslutningstyp och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Se även: p0097, r0098, p0099

Åtgärd:

- Anpassning av ärtopologin till de tillåtna kraven.
- Utför idrifttagningen via idrifttagningsmjukvaran.
- Hos en motor med DRIVE-CliQ skall effekt- och DRIVE-CliQ ledningen anslutas till samma motormodul (Single motor modul: DRIVE-CliQ till X202, dubbel motor modul: DRIVE-CliQ från motor 1 (X1) till X202, från motor 2 (X2) till X203).

Till aa = 06 hex = 6 dec. och bb = 01 hex = 1 dec.:
 Korrigera beställningsnummer genom idrifttagning via idrifttagningsmjukvaran.
 Se även: p0097, r0098, p0099

201331 <Ortsuppgift>Topologi: Minst en komponent har inte tilldelats något servoobjekt.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Minst en komponent har inte tilldelats något servoobjekt.

- Vid idrifttagningen kunde en komponent inte automatiskt tilldelas något servoobjekt.
- Parametern för datablocket har inte ställts in korrekt.

Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):
 Komponentnumret för ej tilldelad komponent.

Åtgärd: Tilldela denna komponent ett drivobjekt.
 Kontrollera parametern för datablocken.
 Exempel:

- Kontrollenhet (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Pulsgivarinterface (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Pulsgivare (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminalmodul (p0151)
- Optionkort (p0161).

201340 <Ortsuppgift>Topologi: För många komponenter på en elektrisk ledare.

Meddelandevärde: Komponentnummer eller anslutningsnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	För den inställda kommunikationstakten har för många DRIVE-CLiQ-komponenter anslutits på en kontrollenhetssträng. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): xyy hex: x = Felorsak, yy = Komponentnummer eller anslutningsnummer. 1yy: Kommunikationstakten hos DRIVE-CLiQ-anslutningen på kontrollenheten räcker inte till alla läsöverföringar. 2yy: Kommunikationstakten hos DRIVE-CLiQ-anslutningen på kontrollenheten räcker inte till alla skrivöverföringar. 3yy: Den cykliska kommunikationen är överbelastad. 4yy: DRIVE-CLiQ-cykeln börjar före det tidigaste applikationsslutet. En extra dödtid i regleringen är oundviklig. Räkna med livsteckenfel. Villkoren för drift med en strömregulatortakt på 31.25 µs innehålls inte. 5yy: Internt buffertspill hos en DRIVE-CLiQ-förbindnings användardata. 6yy: Internt buffertspill hos en DRIVE-CLiQ-förbindnings mottagna data. 7yy: Internt buffertspill hos en DRIVE-CLiQ-förbindnings sända data. 8yy: Komponenttakterna kan inte kombineras med varandra. 900: Den minsta gemensamma taktmultipeln i systemet är för stor för att kunna fastställas. 901: Den minsta gemensamma taktmultipeln i systemet kan inte skapas med hårdvaran.
Åtgärd:	- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ. - Reducera antalet komponenter på den berörda DRIVE-CLiQ-strängen och fördela dessa på ytterligare DRIVE-CLiQ-anslutningar på kontrollenheten. Därmed fördelar sig kommunikationen jämt över flera kommunikationssträngar. Ytterligare för störvärde = 1yy - 4yy: - Öka scannertiden (p0112, p0115, p4099). För DCC eller FBLOCKS ändra i förekommande fall tillordningen i sekvensgruppen (p21000, p20000) så, att scannertiden ökas (r21001, r20001). - Reducera vid behov antalet cykliskt beräknade moduler (DCC) resp. funktionsblock (FBLOCKS). - Reducera funktionsmodulerna (r0108). - Skapa villkoren för driften med en strömregulatortakt på 31.25 µs (använd bara motormoduler och sensormoduler med denna scannertakt på DRIVE-CLiQ-strängen och använd endast en tillåten sensormodul (t.ex. SMC20, d.v.s. sista positionen i beställningsnumret är en 3)). - För en NX ansluts den motsvarande sensormodulen för ett eventuellt befintligt andra mätsystem på en fri DRIVE-CLiQ-anslutning på NXn. Ytterligare för störvärde = 8yy: - Kontrollera taktinställningarna (p0112, p0115, p4099). Takterna på en DRIVE-CLiQ-sträng måste vara en perfekt heltals multipel av varandra. Som takt på en sträng gäller alla takter för alla servoobjekt i den tidigare omnämnda parametern, vilken har komponenter på den berörda strängen. Ytterligare för störvärde = 9yy: Kontrollera taktinställningarna (p0112, p0115, p4099). Ju lägre den numeriska värdesdifferensen mellan två takter är, desto större blir den minsta gemensamma multipeln. Detta förhållande har en signifikant starkare inverkan ju högre det numeriska värdet på taktern är.

201341 <Ortsuppgift> Topologi: Maximalt antal DRIVE-CLiQ-komponenter överskridet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	I ärtopologin har för många DRIVE-CLiQ-komponenter fastställts. Upplysning: Impulsfrigivningen återställs och förhindras.
Åtgärd:	- Kontrollera DRIVE-CLiQ-anslutningen. - Reducera antalet komponenter på den berörda DRIVE-CLiQ-strängen för att innehålla maximal antalet.

201354 <Ortsuppgift>Topologi: Ärtopologin pekar på otillåtna komponenter

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Komponentnummer: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Ärtopologin pekar på minst en otillåten komponent.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = orsak.
xx = 1: Komponentens är inte tillåten hos denna kontrollenhet.
xx = 2: Komponentens inte tillåten i kombination med andra komponenter.
Hänvisning:
Impulsfrigivningen spärras.

Åtgärd: Avlägsna otillåtna komponenter och starta systemet på nytt.

201355 <Ortsuppgift>Topologi: Ärtopologin har ändrats

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Utrustningens börstopologi (p0099) motsvarar inte utrustningens ärtopologi (r0098).
Felet uppstår endast när idrifttagningen av topologin sker över den utrustningsinterna automatiken och inte med hjälp av idrifttagningsmjukvaran.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.
Se även: r0098, p0099

Åtgärd: Följande hjälpåtgärder finns för urval, när inget fel i topologiavkänningen själv har uppstått.
Om idrifttagningen ännu inte är avslutad:
- Genomför automatisk självdrifttagning (utgående från p0009 = 1).
Allmänt:
Sätt p0099 = r0098, sätt p0009 = 0: Detta leder vid befintliga motormoduler till automatisk generering av servosystem (p0107).
Generering av servosystem: Sätt p0097 = 1, sätt p0009 = 0.
Generering av vektorsystem: Sätt p0097 = 2, sätt p0009 = 0.
Generering av vektorsystem med parallellkoppling: Sätt p0097 = 12, sätt p0009 = 0.
För att ställa in konfigurationen i p0108, kan innan inställning av p0009 = 0 till att börja med p0009 = 2 ställas in och p0108 ändras. Indexet motsvarar servoobjektet (p0107).
Om idrifttagningen redan är avslutad:
- Återställ den ursprungliga kabeldragningen och koppla på nytt på spänningen till kontrollenheten.
- Ställ in fabriksinställningarna för hela enheten (alla servon) och möjliggör automatisk självdrifttagning.
- Ändra enhetsparametrering så att den passar kabeldragningen (endast möjligt via idrifttagningsmjukvaran).
Varning:
Topologiändringar som leder till att dessa fel genereras, kan inte övertas via den enhetsinterna automatiken, utan måste överföras via idrifttagningsmjukvaran och parameternedladdning. Den enhetsinterna automatiken möjliggör bara arbete med konstant topologi. I annat fall går topologiförändringarna, i all parametrering gjord fram till nu, förlorade genom fabriksinställningarna.
Se även: r0098

201356 <Ortsuppgift>Topologi: Defekta DRIVE-CLiQ-komponent finns**Meddelandevärde:** Felorsak: %1, komponentnummer: %2, anslutningsnummer: %3**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST

Orsak: Ärtopologin visar på minst en defekt DRIVE-CLiQ-komponent.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 zzyyxx hex:
 zz = Anslutningsnumret på den komponent, på vilken den defekta komponenten är ansluten.
 yy = Komponentnumret på den komponent, på vilken den defekta komponenten är ansluten.
 xx = Felorsak:
 xx = 1: Komponentens är inte tillåten med denna kontrollenhet.
 xx = 2: Komponent med defekt kommunikation.
 Upplysning:
 Impulsfrigivningen återställs och förhindras.

Åtgärd: Byt ut defekta komponenter och starta systemet på nytt.**201357 <Ortsuppgift>Topologi: Två kontrollenheter upptäckta på DRIVE-CLiQ-strängen****Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Anslutningsnummer: %2**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST

Orsak: I ärtopologin är 2 kontrollenheter förbundna med varandra via DRIVE-CLiQ.
 Detta är standardmässigt inte tillåtet.
 Det är endast tillåtet, när OA-applikationen OALINK redan är installerad på båda kontrollenheterna.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 yyxx hex:
 yy = Kontrollenhetens anslutningsnummer, på vilken den andra kontrollenheten är ansluten
 xx = Kontrollenhetens komponentnummer, på vilken den andra kontrollenheten är ansluten
 Upplysning:
 Impulsfrigivningen återställs och förhindras.

Åtgärd:

- Tag bort DRIVE-CLiQ-förbindelsen, starta systemet på nytt, installera OALINK på båda kontrollenheterna och ta i drift.
- Tag bort förbindelsen till den andra kontrollenheten och starta på nytt.
- För S120M komponenten DRIVE-CLiQ-utökning skifta hybridkablarna (IN/OUT).

201358 <Ortsuppgift>Topologi: Strängavslutning saknas**Meddelandevärde:** CU Anslutningsnummer: %1, Komponentnummer: %2, Anslutningsnummer: %3**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Minst en sträng med distribuerade servon är inte avslutad. Den sista deltagaren på strängen måste avslutas med en strängavslutningskontakt.
 Därmed säkerställs de distribuerade servonas skyddsnivå.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 zzyyxx hex:
 zz = Det distribuerade servots anslutningsnummer vilket saknar bussavslutning.
 yy = Komponentnummer
 xx = CU-anslutningsnummer

Åtgärd: Montera strängavslutningskontakten på det sista distribuerade servot.

201359 <Ortsuppgift>Topologi: DRIVE-CLiQ-utförande inte tillräcklig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-utförandet räcker inte till på en sträng för att identifiera en ansluten komponent.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.**Åtgärd:** - Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Fördela komponenterna på flera DRIVE-CLiQ-strängar.
Upplysning:
För denna topologi, tag inte bort och sätt in någon komponent under drift.

201360 <Ortsuppgift>Topologi: Ärtopologin otillåten.**Meddelandevärde:** Felorsak: %1, preliminärt komponentnummer: %2**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Den fastställda ärtopologin är otillåten.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
ccccbaa hex:
cccc = preliminärt komponentnummer, bb = utan betydelse, aa = felorsak
aa = 01 hex = 1 dec.:
För många komponenter har fastställts på kontrollenheten. Maximalt är 199 komponenter tillåtet.
aa = 02 hex = 2 dec.:
Komponenttypen hos en komponent känns inte igen.
aa = 03 hex = 3 dec.:
Kombinationen med ALM och BLM är inte tillåten.
aa = 04 hex = 4 dec.:
Kombinationen med ALM och SLM är inte tillåten.
aa = 05 hex = 5 dec.:
Kombinationen med BLM och SLM är inte tillåten.
aa = 06 hex = 6 dec.:
En CX32 har inte anslutits direkt till en tillåten kontrollenhet.
aa = 07 hex = 7 dec.:
En NX10 eller NX15 har inte anslutits direkt till en tillåten kontrollenhet.
aa = 08 hex = 8 dec.:
En komponent har anslutits till en kontrollenhet som inte är tillåten för detta ändamål.
aa = 09 hex = 9 dec.:
En komponent har anslutits till en kontrollenhet med föråldrad programvara.
aa = 0A hex = 10 dec.:
För många komponenter av en viss typ har upptäckts.
aa = 0B hex = 11 dec.:
För många komponenter av en viss typ har upptäckts på en enskilda sträng.
Upplysning:
Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.

Åtgärd:

För felorsak = 1:
 Ändra konfigurationen. Anslut färre än 199 komponenter till kontrollenheten.
 Till felorsak = 2:
 Ta bort komponenter med okänd komponenttyp.
 För felorsak = 3, 4, 5:
 Åstadkom en tillåten kombination.
 För felorsak = 6, 7:
 Anslut utökningsmodulen direkt till en tillåten kontrollenhet.
 För felorsak = 8:
 Tag bort komponenten resp. använd en tillåten komponent.
 För felorsak = 9:
 Uppdatera programvaran på kontrollenheten till en yngre version.
 För felorsak = 10, 11:
 Reducera antalet komponenter.

201361 <Ortsuppgift>Topologi: Ärtopologin innehåller SINUMERIK och SIMOTION komponenter.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:

Den fastställda ärtopologin innehåller SINUMERIK och SIMOTION komponenter.
 Uppstarten av servosystemet har stoppats. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 ddccbbaa hex: cc = felorsak, bb = ärtopologins komponentklass, aa = komponentens komponentnummer
 cc = 01 hex = 1 dec.:
 En NX10 eller NX15 har anslutits till en SIMOTION-styrning.
 cc = 02 hex = 2 dec.:
 En CX32 har anslutits till en SINUMERIK-styrning.

Åtgärd:

För varningsvärde = 1:
 Ersätt alla NX10 eller NX15 med en CX32.
 För varningsvärde = 2:
 Ersätt alla CX32 med en NX10 eller NX15.

201362 <Ortsuppgift>Topologi: Topologiregler innehålls inte

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Minst en topologiregel för SINAMICS S120 har inte innehållits. Vid fel stoppas uppstarten av servosystemet och servoregleringen frigges inte. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Varningsvärdet anger den regel som det har brutits emot. 1: S120 Combi får endast anslutas via DRIVE-CLiQ-anslutningen X200 med X100 på NCUn. 2: På DRIVE-CLiQ-anslutning X101 hos NCUn får endast en enkelmotormodul (SSM) eller en dubbelmotormodul (DMM) anslutas till X200. 3: På DRIVE-CLiQ-anslutning X102 hos NCUn får endast en plintmodul 54F (TM54F) eller en DRIVE-CLiQ hubmodul (Hub) anslutas till X500. 4: På DRIVE-CLiQ-anslutning X201 till X203 (3-axlig) resp. X204 (4-axlig) S120 Combi får endast sensormoduler vara anslutna. 5: På DRIVE-CLiQ-anslutning X205 (vid 3-axlig finns inte X204) får endast en sensormodul av typ SMC20 eller SME20 vara ansluten. 6: Om en enkelmotormodul anslutes som första utökningsaxel får endast en ytterligare enkelmotormodul vara ansluten (via X200 till X201 på föregående enkelmotormodul). 7: Endast sensormoduler får vara anslutna till motsvarande DRIVE-CLiQ-anslutning X202 på den eventuella enkelmotormodulen som finns. 8: Hos den andra enkelmotormodulen eller dubbelmotormodulen får inget vara anslutet på X201. 9: Om en dubbelmotormodul är ansluten som utökningsaxel får endast sensormoduler vara anslutna på X202 och X203. 10: Om en plintmodul 54F (TM54F) har konfigurerats, får endast en DRIVE-CLiQ hubmodul (DMC20, DME20) vara ansluten till DRIVE-CLiQ-anslutning X500 med TM54F-modulens X501. 11: Hos DRIVE-CLiQ hubmoduler får på X501 till X505 endast cabinet sensormoduler (SMC) och externa sensormoduler(SME) vara anslutna. 12: För utökningsaxlar får endast bestämda motormoduler användas. 13: Hos en S120 Combi med 3 axlar får hos DRIVE-CLiQ hubmodulen inget vara anslutet på X503.
Åtgärd:	Utvärdera varningsvärdet och innehåll motsvarande topologiregel.

201375 <Ortsuppgift>Topologi: Anslutning dubbel mellan två komponenter.

Meddelandevärde: Komponent: %1, %2, Anslutning: %3

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Vid kontrollen av ärtopologin har en ringformad förbindelse upptäckts. Störvärdet beskriver en i ringen ingående komponent. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): ccbbaaaa hex: cc = Anslutningsnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aaaa = Preliminärt komponentnummer (%1) Komponentklass: 0: Komponenten okänd 1: Kontrollenhet 2: Motormodul 3: Nätmodul 4: Sensormodul 5: Spänningavkänningsmodul 6: Plintmodul 7: DRIVE-CLiQ hubmodul 8: Kontroller utökning 9: Filtermodul 10: Hydraulikmodul 49: DRIVE-CLiQ-komponent 50: Optionsslot 60: Givare 70: DRIVE-CLiQ-motor 71: Hydraulcylinder 72: Hydraulventil 80: Motor Anslutningsnummer: 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
Åtgärd:	Läs av störvärdet och avlägsna den angivna förbindelsen. Upplysning: Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201380 <Ortsuppgift>Topologi: Ärtopologi EEPROM defekt

Meddelandevärde:	Föreliggande komponentnummer: %1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Vid identifiering av ärtopologin har en komponent med ett defekt EEPROM upptäckts. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): bbbbaaaa hex: bbbb = reserverad aaaa = Preliminärt komponentnummer på den defekta komponenten.
Åtgärd:	Avläs störningsnivån och ta bort den defekta komponenten.

201381 <Ortsuppgift>Topologi: Effektdel felaktigt insatt

Meddelandevärde:	Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4
Servoobjekt:	Alla objekt

Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt effektdel fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Den felaktigt insatta komponentens komponentnummer (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den för berörda komponenten felaktigt har satts in. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologin: - Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin). - Häv topologifelet automatiskt (p9904). Upplysning: Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201382 <Ortsuppgift>Topologi: Sensormodul felaktigt insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:

Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt sensormodul fastställts.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

dd = Anslutningsnummer (%4)

cc = Komponentnummer (%3)

bb = Komponentklass (%2)

aa = Den felaktigt insatta komponentens komponentnummer (%1)

Upplysning:

I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten är felaktigt insatt.

Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.

Åtgärd:

Anpassa topologin:

- Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin).
- Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin).
- Häv topologifelet automatiskt (p9904).

Upplysning:

Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201383 <Ortsuppgift>Topologi: Plintmodul felaktigt insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt plintmodul fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Den felaktigt insatta komponentens komponentnummer (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten är felaktigt insatts. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologin: - Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningssmjukvaran (korrigera börtopologin). - Häv topologifelet automatiskt (p9904). Upplysning: Idrifttagningssmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201384 <Ortsuppgift>Topologi: DRIVE-CLiQ hubmodul felaktigt insatt

Meddelandevärde:	Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt DRIVE-CLiQ hubmodul fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Komponentnummer för den felaktigt insatta komponenten (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten är felaktigt insatt. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet har stoppats. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologin: - Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningssmjukvaran (korrigera börtopologin). - Häv topologifelet automatiskt (p9904). Upplysning: Idrifttagningssmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201385 <Ortsuppgift>Topologi: Controllerutökning felaktigt insatt.

Meddelandevärde:	Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt kontrollerutökning 32 (CX32) fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Den felaktigt insatta komponentens komponentnummer (%1) Upplysning: I dd, cc, och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten är felaktigt insatt. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologin: - Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningmjukvaran (korrigera börtopologin). - Häv topologifelet automatiskt (p9904). Upplysning: Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201386 <Ortsuppgift>Topologi: DRIVE-CLiQ komponent felaktigt insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt DRIVE-CLiQ-komponent fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Den felaktigt insatta komponentens komponentnummer (%1) Upplysning: I dd, cc, och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten felaktigt är insatt. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologin: - Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningmjukvaran (korrigera börtopologin). - Häv topologifelet automatiskt (p9904). Upplysning: Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201389 <Ortsuppgift>Topologi: Motor med DRIVE-CLiQ felaktigt insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i förhållande till börtopologin felaktigt insatt motor med DRIVE-CLiQ fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Den felaktigt insatta komponentens komponentnummer (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten felaktigt är insatt. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologin: - Sätt in berörd komponent på den riktiga anslutning (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningmjukvaran (korrigera börtopologin). - Häv topologifelet automatiskt (p9904). Upplysning: Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201416 <Ortsuppgift>Topologi: Extra insatt komponent

Meddelandevärde: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:

Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en i börtopologin inte angiven komponent fastställts.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

dd = Komponentklass (%2)

cc = Anslutningsnummer (%4)

bb = Komponentklass för den extra komponenten (%1)

aa = Komponentnummer (%3)

Upplysning:

I bb finns komponentklassen för den extra komponenten.

I dd, cc och aa beskrivs komponenten på vilken den extra komponenten är insatt.

Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Åtgärd: Anpassa topologierna:

- Avlägsna den extra komponenten (korrigera ärtopologin).

- Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningmjukvaran (korrigera börtopologin).

Upplysning:

Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201420 <Ortsuppgift>Topologi: Komponenter olika

Meddelandevärde: Komponent: %1, Bör: %2, Är: %3, Skillnad: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Vid topologijämförelsen har skillnader i den elektroniska typskylten för en komponent fastställts mellan är- och börtopologi. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: aa = Komponentnummer (%1), bb = Börtopologins komponentklass (%2), cc = Ärtopologins komponentklass (%3), dd = Skillnad (%4) dd = 01 hex = 1 dec: Olika komponenttyper. dd = 02 hex = 2 dec: Olika beställningsnummer. dd = 03 hex = 3 dec: Olika tillverkare. dd = 04 hex = 4 dec: Anslutningen omkopplad för en flerkomponentsslav (t.ex. dubbelmotormodul), defekt EEPROM-data i den elektroniska typskylten eller endast en del av en flerkomponentsslav satt till "inaktivera och finns inte". dd = 05 hex = 5 dec: NX10 eller NX15 används istället för CX32. DD = 06 hex = 6 dec: CX32 används istället för NX10 eller NX15. dd = 07 hex = 7 dec: Olika antal anslutningar. Upplysning: Komponentklass beskrivs i F01375. Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.
Åtgärd:	Anpassa topologierna: - Anslut förväntad komponent (korrigera ärtopologin). - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin). Topologijämförelse - anpassa vid behov jämförelsenivån: - Parametrera topologijämförelse för alla komponenter (p9906). - Parametrera topologijämförelse för en komponent (p9907, p9908). Upplysning: Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201425 <Ortsuppgift>Topologi: Serienummer olika

Meddelandevärde: Komponent: %1, %2, Skillnader: %3

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid topologijämförelsen har skillnader i en komponent fastställts mellan är- och börtopologi. Serienumren är olika.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

dd = Reserverad

cc = Antal skillnader (%3)

bb = Komponentklass (%2)

aa = Komponentnummer (%1)

Upplysning:
Komponentklassen beskrivs i F01375.

Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte frigges.

Åtgärd: Anpassa topologierna:
 - Koppla om ärtopologin för att passa till börtopologin.
 - Ladda den med ärtopologin överensstämmande börtopologin (idrifttagningmjukvara).
 För Byte cc:
 cc = 1 --> Kvitterbar över p9904 eller p9905.
 cc > 1 --> Kvitterbar över p9905 och inaktiverbar över p9906 eller p9907/p9908.
 Upplysning:
 Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).
 Se även: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Ortsuppgift>Topologi: Felaktig anslutning använd

Meddelandevärde: Komponent: %1, %2, Anslutning (Är): %3\$DSA_TOPO_PORTNAMES, Anslutning (Bör): %4\$DSA_TOPO_PORTNAMES

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid topologijämförelsen har skillnader i en komponent fastställts mellan är- och börtopologi. För en komponent har en annan anslutning använts.

I varningsvärdet beskrivs de olika komponentanslutningarna:

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

dd = Anslutningsnummer i börtopologin (%4)

cc = Anslutningsnummer i ärtopologin (%3)

bb = Komponentklass (%2)

aa = Komponentnummer (%1)

Upplysning:

Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Uppstarten av servosystemet stoppas. I detta tillstånd kan servoregleringen inte friges.

Åtgärd: Anpassa topologierna:

- Koppla om DRIVE-CLiQ-kabeln för komponenten (korrigera ärtopologin).

- Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningmjukvaran (korrigera börtopologin).

- Häv topologifel automatiskt (p9904).

Upplysning:

Idrifttagningmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

Se även: p9904

201451 <Ortsuppgift>Topologi: Sätttopologin är ogiltig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	I börtopologin har ett fel upptäckts. Börtopologi är ogiltig. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): ccccbbaa hex: cccc = felaktigt indexnummer, bb = komponentnummer, aa = felorsak aa = 1B hex = 27 dec.: Felet ej specificerat. aa = 1C hex = 28 dec.: Otillåtet värde. aa = 1D hex = 29 dec.: Felaktigt ID. aa = 1E hex = 30 dec.: Felaktig ID längd. aa = 1F hex = 31 dec.: För få index kvar. aa = 20 hex = 32 dec.: Komponenten har ingen förbindelse med kontrollenheten.
Åtgärd:	Genomför en förnyad laddning av sätttopologi med idrifttagningsmjukvaran.

201481 <Ortsuppgift>Topologi: Effektdel inte ansluten

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin obefintlig effektdel fastställts.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 ddccbbaa hex:
 dd = Anslutningsnummer (%4)
 cc = Komponentnummer (%3)
 bb = Komponentklass (%2)
 aa = Komponentnummer för den inte insatta komponenten (%1)
 Upplysning:
 I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten saknas.
 Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Åtgärd: Anpassa topologierna:
 - Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin)
 - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin).
 Kontrollera hårdvaran:
 - Kontrollera 24V-försörjningsspänningen.
 - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem.
 - Kontrollera att komponenten fungerar riktigt.
 Upplysning:
 Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201482 <Ortsuppgift>Topologi: Sensormodul inte ansluten

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte tillgänglig sensormodul fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Komponentnummer på den inte anslutna komponenten (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten på vilken den berörda komponenten saknas. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.
Åtgärd:	Anpassa topologierna: - Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin) - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningssmjukvaran (korrigera börtopologin). Kontrollera hårdvaran: - Kontrollera 24V-försörjningsspänningen. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem. - Kontrollera att komponenten fungerar riktigt. Upplysning: Idrifttagningssmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201483 <Ortsuppgift>Topologi: Plintmodul inte insatt

Meddelandevärde:	Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte tillgänglig plintmodul fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Komponentnummer på den inte anslutna komponenten (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten, på vilken den berörda komponenten saknas. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.
Åtgärd:	Anpassa topologierna: - Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin) - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningssmjukvaran (korrigera börtopologin). Kontrollera hårdvaran: - Kontrollera 24V-försörjningsspänningen. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem. - Kontrollera att komponenten fungerar riktigt. Upplysning: Idrifttagningssmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201484 <Ortsuppgift>Topologi: DRIVE-CLiQ hubmodul inte insatt

Meddelandevärde:	Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte befintlig DRIVE-CLiQ hubmodul fastställts.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

dd = Anslutningsnummer (%4)

cc = Komponentnummer (%3)

bb = Komponentklass (%2)

aa = Komponentnummer på den inte insatta komponenten (%1)

Upplysning:

I dd, cc och bb beskrivs komponenten, på vilken den berörda komponenten saknas.

Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Åtgärd: Anpassa topologierna:

- Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin)

- Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin).

Kontrollera hårdvaran:

- Kontrollera 24V-försörjningsspänningen.

- Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem.

- Kontrollera att komponenten fungerar riktigt.

Upplysning:

Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201485 <Ortsuppgift>Topologi: Kontrollerutökning inte insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte tillgänglig kontrollerutökning (CX32) fastställts.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

ddccbbaa hex:

dd = Anslutningsnummer (%4)

cc = Komponentnummer (%3)

bb = Komponentklass (%2)

aa = Komponentnummer på den inte insatta komponenten (%1)

Upplysning:

I dd, cc och bb beskrivs komponenten, på vilken den berörda komponenten saknas.

Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.

Åtgärd: Anpassa topologierna:

- Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin)

- Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin).

Kontrollera hårdvaran:

- Kontrollera 24V-försörjningsspänningen.

- Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem.

- Kontrollera att komponenten fungerar riktigt.

Upplysning:

Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201486 <Ortsuppgift>Topologi: DRIVE-CLiQ-komponent inte insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte tillgänglig DRIVE-CLiQ-komponent fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Komponentnummer på den inte insatta komponenten (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten, på vilken den berörda komponenten saknas. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.
Åtgärd:	Anpassa topologierna: - Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin) - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningens mjukvara (korrigera börtopologin). Kontrollera hårdvaran: - Kontrollera 24V-försörjningsspänningen. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem. - Kontrollera att komponenten fungerar riktigt. Upplysning: Idrifttagningens mjukvara erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201487 <Ortsuppgift>Topologi: Optionsslotkomponent inte insatt

Meddelandevärde:	Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte tillgänglig optionsslotkomponent fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Komponentnummer på den inte insatta komponenten (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten, på vilken den berörda komponenten saknas. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.
Åtgärd:	Anpassa topologierna: - Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin) - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningens mjukvara (korrigera börtopologin). Kontrollera hårdvaran: - Kontrollera 24V-försörjningsspänningen. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem. - Kontrollera att komponenten fungerar riktigt. Upplysning: Idrifttagningens mjukvara erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201489 <Ortsuppgift>Topologi: Motor med DRIVE-CLiQ inte insatt

Meddelandevärde: Komponent: %1, Till %2: %3, Anslutning: %4

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid topologijämförelsen har i ärtopologin en till börtopologin inte tillgänglig motor med DRIVE-CLiQ fastställts. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex: dd = Anslutningsnummer (%4) cc = Komponentnummer (%3) bb = Komponentklass (%2) aa = Komponentnummer på den inte insatta komponenten (%1) Upplysning: I dd, cc och bb beskrivs komponenten, på vilken den berörda komponenten saknas. Komponentklass och anslutningsnummer beskrivs i F01375.
Åtgärd:	Anpassa topologierna: - Anslut berörd komponent till den riktiga anslutningen (korrigera ärtopologin) - Anpassa projektet/parametreringen i idrifttagningsmjukvaran (korrigera börtopologin). Kontrollera hårdvaran: - Kontrollera 24V-försörjningsspänningen. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln efter kabelbrott och kontaktproblem. - Kontrollera att komponenten fungerar riktigt. Upplysning: Idrifttagningsmjukvaran erbjuder vid behov under "Topologi --> Topologivisning" en förbättrad diagnos (t.ex. bör-/är-jämförelse).

201505 <Ortsuppgift>BICO: Kapsling kan inte skapas

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Ett PROFIdrive-telegram har ställdes in (p0922). En i telegrammet ingående koppling kunde inte skapas. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameterplats, som skall ändras.
Åtgärd:	Skapa en annan kapsling.

201506 <Ortsuppgift>BICO: Inget standardtelegram

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Standardtelegrammet i p0922 kan inte innehållas och därför sattes p0922 = 999. Störvärde (r0949, decimal tolkning): BICO-parameter, för vilken skrivförsöket har slagit in fel.
Åtgärd:	Ställ in det önskade standardtelegrammet på nytt (p0922).

201507 <Ortsuppgift>BICO: Kapslingar till inaktiva objekt finns förhanden.

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Det finns BICO-kopplingar till ett inaktivt/inte driftklart servoobjekt. De berörda BI/CI-parametrarna listas i r9498. De tillhörande BO/CO-parametrarna listas i r9499. I r9491 och r9492 för det inaktiverade servoobjektet visas listan för BICO-kopplingar till andra servoobjekt. Upplysning: r9498 och r9499 beskrivs endast när p9495 sätts skiljd från 0. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Antal funna BICO-kopplingar till inaktiva servoobjekt.
Åtgärd:	- Alla öppna BICO-kopplingar sätts centralt in till fabriksinställning med p9495 = 2. - Gör det inte driftsklara servoobjektet åter aktivt/driftsklart (återanslut eller aktivera komponenterna).

201508 <Ortsuppgift>BICO: Kopplingar till inaktiva objekt överskridet.

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det maximala antalet BICO-kopplingar (signalplatser) vid deaktivering av ett servoobjekt har överskridits. Vid deaktivering av ett servoobjekt listas alla BICO-kopplingar (signalplatser) i följande parametrar: - r9498[0...29]: Listning av aktuella BI/CI-parametrar. - r9499[0...29]: Listning av tillhörande BO/CO-parametrar.
Åtgärd:	Varningen försvinner automatiskt, så snart som ingen BICO-koppling (värde = 0) har skrivits in i r9498[29] och r9499[29]. Varning: Kontrollera alla BICO-kopplingar vid återaktivering av servoobjektet och i förekommande fall återanslut dessa.

201510 <Ortsuppgift>BICO: Signalkällan är inte flytande

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den önskade konnektorutgången har inte den riktiga datatypen. Denna koppling utförs inte Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternummer, dit kopplingen skall ske (konnektorutgång).
Åtgärd:	Denna anslutningsingång kopplas samman med en anslutningsutgång med flytande datatyp.

201511 <Ortsuppgift>BICO: Koppling med olika normering

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den önskade BICO-kopplingen har skapats. Det sker dock en omräkning mellan BICO-utgång och BICO-ingång via referensvärdet. - BICO-utgången har en annan normenhet än BICO-ingången. - Meddelande endast vid koppling inom ett servoobjekt. Exempel: BICO-utgången har som normenhet spänning och BICO-ingången har ström. Mellan BICO-utgången och BICO-ingången räknas även faktor p2002/p2001. p2002: Innehåller referensvärde för ström p2001: Innehåller referensvärde för spänning Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternummer för BICO-ingången (signalpunkt).

Åtgärd: Ingen nödvändig.

201512 <Ortsuppgift>BICO: Ingen skalning tillgänglig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1)
Servo: AV2
Hla: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett försök gjordes att ta reda på en omräkningsfaktor för en ej tillgänglig skalning.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Enhet (t. ex. motsvarande SPEED), för försöket togs det reda på en faktor.

Åtgärd: Skapa skalning eller kontrollera överföringsvärde.

201513 <Ortsuppgift>BICO: Koppling DO-övergripande med olika normering.

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Den önskade BICO-kopplingen har skapats. Det sker dock en omräkning mellan BICO-utgång och BICO-ingång via referensvärdet.
En koppling har gjorts mellan olika servoobjekt och BICO-utgången har en annan normenhet än BICO-ingången resp. normenheterna är lika men med olika referensvärden.
Exempel 1:
BICO-utgång med normenhet spänning och BICO-ingången med normenhet ström, BICO-utgången och BICO-ingången ligger i olika servoobjekt. Mellan BICO-utgång och BICO-ingång beräknas alltså faktorn $p2002/p2001$.
 $p2002$: Innehåller referensvärdet för ström
 $p2001$: Innehåller referensvärdet för spänning
Exempel 2:
BICO-utgång med normenhet spänning på servoobjekt 1 (DO1), BICO-ingång med normenhet spänning i servoobjekt 2 (DO2). Referensvärdet för spänning ($p2001$) hos de båda servoobjekten har olika värden. Mellan BICO-utgång och BICO-ingång beräknas faktorn $p2001(DO1)/p2001(DO2)$.
 $p2001$: Innehåller referensvärdet för spänning för servoobjekt 1, 2
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameternumret för BICO-ingången (signalpunkt).

Åtgärd: Ingen nödvändig.

201514 <Ortsuppgift>BICO: Fel vid skrivning under Reconnect.

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Under återinkopplingsförloppet (t.ex. vid uppstart eller nedladdning, kan även ske under normaldrift) kunde en parameter inte skrivas.
Exempel:
Vid skrivning till en BICO-ingång med dubbelordformat (DWORD) i det andra indexet överlappar minnesområdena (t.ex. p8861). Parametern återställs då till fabriksinställning.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Parameternummer för BICO-ingången (signalsänkning).

Åtgärd: Ingen nödvändig.

201515 <Ortsuppgift>BICO: Skrivning av parameter ej tillåtet då styrningen är aktiv**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Vid ändring av antalet CDS eller vid kopiering av CDS är styrningskontrollen aktiv.**Åtgärd:** Återställ vid behov styrningskontrollen och återuppta förloppet.

201590 <Ortsuppgift>Servo: Motor underhållsintervallen har löpt ut**Meddelandevärde:** Felorsak: %1 bin**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Det för denna motor inställda underhållsintervallet har uppnåtts.

Störvärde (r2124, decimal tolkning):

Motordatablocknummer.

Se även: p0650, p0651

Åtgärd: Genomför underhåll och ställ in underhållsintervallen på nytt (p0651).

201600 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): STOP A har löst ut**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på kontrollenheten (CU) har upptäckt ett fel och löst ut STOP A (STO via den säkra fränslagssträckan i kontrollenheten).

- Tvångsdynamisering av den säkra fränslagssträckan i kontrollenheten misslyckades.

- Följdreaktion till störning F01611 (defekt i en övervakningskanal).

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0: Stoppbegäran från övervakningskanal 2.

1005: STO aktiv, trots att ingen STO valts och inget internt STOP A finns.

1010: STO inaktiv, trots att STO valts eller ett internt STOP A finns.

9999: Följdreaktion till störning F01611.

Åtgärd: - Välj och välj åter bort säkert fränslaget moment.

- Byt ut berörd hydraulikmodul.

För störvärde = 9999:

- Genomför diagnos för den befintliga störningen F01611.

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (säkert fränslaget moment) / SH: Safe standstill (säkert stopp)

201600 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): STOP A har löst ut**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak:	Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på kontrollenheten (CU) har upptäckt ett fel och löst ut STOP A. (STO via den säkra frånslagssträckan i kontrollenheten). - Tvångsdynamisering av den säkra frånslagssträckan i kontrollenheten misslyckades. - Följdreaktion till störning F01611 (defekt i en övervakningskanal). Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Stoppbegäran från övervakningskanal 2. 1005: STO aktiv, trots att ingen STO valts och inget internt STOP A finns. 1010: STO inaktiv, trots att STO valts eller ett internt STOP A finns. 1015: Återkopplingen av STO vid parallellkopplade motormoduler är olika. 9999: Följdreaktion till störning F01611.
Åtgärd:	- Välj säkert frånslagning av momentet och välj bort det igen. - Byt ut den påverkade motormodulen. Till störningsnivå = 9999: - Genomför diagnos för den kvarvarande störningen F01611. Upplysning: CU: Kontrollenhet MM: Motormodul SI: Safety Integrated STO: Safe Torque Off (Säker frånslagning av momentet) / SH: Safe standstill (Säkert stopp)

201611 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828
Reaktion:	INGEN (AV1, AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på processor 1 har upptäckt ett fel i den korsvisa datajämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna och löst ut STOP F.

Som en följd av denna störning ges efter att den parameterade övervakningstiden (p9658) har löpt ut störningen F01600 (SI CU: STOP A utlöst) ut.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0: Stoppbegäran från övervakningskanal 2.

1 ... 999:

Numret på det korsvis jämförda data, som har lett till denna störning. Detta nummer visas också i r9795.

1: SI övervakningstakt (r9780, r9880).

2: SI frigivning säkra funktioner (p9601, p9801). Endast de bitar som stöds jämförs korsvis.

3: SI SGE-omkoppling toleranstid (p9650, p9850).

4: SI övergångstid STOP F till STOP A (p9658, p9858).

6: SI Motion frigivning säkra funktioner (p9501, internt värde).

7: SI Fördröjningstid för STO vid säkert stopp 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adress (p9610, p9810).

9: SI insvängningstid för STO/SBC/SS1 (HM) (p9651, p9851).

10: SI Fördröjningstid för utlösning av STO vid ESR (p9697, p9897).

11: SI HLA fränslagsventil återkopplingskontakt konfiguration (p9626, p9826).

12: SI HLA fränslagsventil väntetid tillslag (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA fränslagsventil väntetid fränslag (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe telegramval (p9611, p9811).

1000: Kontrolltiden har löpt ut.

Inom tiden av ca. 5 x p9650 har alternativt följande fastställts:

- För många signalväxlingar har uppstått på STO-plinten för hydraulikmodulen.
- Via PROFIsafe/TM54 har STO lösts ut för ofta (även som följdreaktion).

1001, 1002: Initialiseringsfel ändringstimer/kontrolltimer.

1900: CRC-fel i sektorn SAFETY.

1901: CRC-fel i sektorn ITCM.

1902: Överladdning i sektorn ITCM har uppstått i drift.

1903: Internt parametreringsfel vid CRC-beräkning.

1950: Modultemperatur utanför det tillåtna temperaturområdet.

1951: Modul temperatur inte plausibel.

2000: Status för STO-valet hos de båda övervakningskanalerna olika.

2001: Återkopplingen av STO-fränslaget hos de båda övervakningskanalerna olika.

2002: Status hos fördröjningstidern SS1 hos de båda övervakningskanalerna olika (status för timern i p9650/p9850).

2003: Status för STO-plinten hos de båda övervakningskanalerna olika.

6000 ... 6999:

Fel i PROFIsafe-styrningen.

Vid dessa störvärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

6000: Ett allvarligt fel har uppstått i PROFIsafe-kommunikationen.

6064 ... 6071: Fel vid utvärderingen av F-parametrar. Värdena för de överförda F-parametrarna stämmer inte överens med de förväntade värdena i PROFIsafe-drivrutinen.

6064: Måladress och PROFIsafe-adress olika (F_Dest_Add).

6065: Måladress ogiltig (F_Dest_Add).

6066: Källadress ogiltig (F_Source_Add).

6067: Watchdog tidsvärdet ogiltigt (F_WD_Time).

6068: Felaktig SIL-nivå (F_SIL).

6069: Felaktig F-CRC längd (F_CRC_Length).

6070: Felaktig F-parameterversion (F_Par_Version).

6071: CRC-fel för F-parametrar (CRC1). Det överförda CRC-värdet för F-parametrarna stämmer inte överens med det i PROFIsafe-drivrutinen beräknade värdet.

6072: F-parametreringen är inkonsistent.

6165: Vid mottagandet av PROFIsafe-telegrammet har ett kommunikationsfel fastställts. Felet kan även uppstå om ett inkonsistent eller föråldrat PROFIsafe-telegram har mottagits efter att kontrollenheten har slagits av och på eller efter att PROFIBUS/PROFINET-kabeln har anslutits.

6166: Vid mottagningen av PROFIsafe-telegrammet har ett tidsövervakningsfel fastställts.

Åtgärd:

För störvärde = 1 ... 5 och 7 ... 999:

- Kontrollera det korsvis jämförda datat, som har lett till STOP F.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i hydraulikmodulen.
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.

För störvärde = 6:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i hydraulikmodulen.
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.

För störvärde = 1000:

- Kontrollera inkopplingen av STO-plinten på hydraulikmodulen (kontaktproblem).
- PROFIsafe: Åtgärda kontaktproblem/störningar på PROFIBUS-mastern/PROFINET-kontrollern.
- Kontrollera inkopplingen av de felsäkra ingångarna på TM54F (kontaktproblem).

För störvärde = 1001, 1002:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i hydraulikmodulen.
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.

För störvärde = 1900, 1901, 1902:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.
- Byt kontrollenhet.

För störvärde = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:

- Kontrollera och öka eventuellt toleranstiden för SGE-omkopplingen (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna (SGE) (kontaktproblem).
- Kontrollera orsaken till STO-valet i r9772. Vid aktiva SMM-funktioner (p9501 = 1) kan STO-valet även väljas genom dessa funktioner.
- Byt ut berörd hydraulikmodul.

Upplysning:

Efter att felorsaken åtgärdats och efter korrekt val/bortval av STO kan denna störning kvitteras.

För störvärde = 6000:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera om störningar föreligger i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan de båda övervakningskanalerna och i förekommande fall genomför diagnos av identifierade störningar.
- Ställ in högre övervakningstakt (p9500, p9511).
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenheten.

För störvärde = 6064:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_Dest_Add på PROFIsafe-slaven.
- Kontrollera inställningen av PROFIsafe-adressen på kontrollenheten (p9610) och hydraulikmodulen (p9810).

För störvärde = 6065:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_Dest_Add på PROFIsafe-slaven. Måladressen får inte vara 0 eller FFFF!

För störvärde = 6066:

- Kontrollera inställningen av värdena i F-parameter F_Source_Add på PROFIsafe-slaven. Källadressen får inte vara 0 eller FFFF!

För störvärde = 6067:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven. Watchdogens tidsvärde får inte vara 0!

För störvärde = 6068:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_SIL på PROFIsafe-slaven. SIL-nivån måste motsvara SIL2!

För störvärde = 6069:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_CRC_Length på PROFIsafe-slaven. Inställningen för CRC2-längden är 2-Byte-CRC i V1-mode och 3-Byte-CRC i V2-mode!

För störvärde = 6070:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_Par_Version på PROFIsafe-slaven. Värdet för F-parameterns version är 0 i V1-mode och 1 i V2-mode!

För störvärde = 6071:

- Kontrollera och eventuellt aktualisera inställningen av värdena i F-parametrarna och den därur beräknade F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slaven.

För störvärde = 6072:

- Kontrollera och eventuellt korrigera inställningen av värdena i F-parametrarna.

För F-parametrarna F_CRC_Length och F_Par_Version är följande kombinationer tillåtna:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC och F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC och F_Par_Version = 1

För störvärde = 6165:

- Om felet uppstår efter uppstart av kontrollenheten eller efter att PROFIBUS-/PROFINET-kabeln anslutits, kvittera felet.

- Kontrollera projekteringen och kommunikationen på PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen av värdet för F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan de båda övervakningskanalerna och i förekommande fall genomför diagnos av identifierade störningar.

- Kontrollera om servots alla F-parametrar stämmer överens med F-parametrarna i F-host.

För störvärde = 6166:

- Kontrollera projekteringen och kommunikationen på PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen av värdet för F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.

- Utvärdera diagnosinformationen i F-host.

- Kontrollera PROFIsafe-anslutningen.

- Kontrollera om servots alla F-parametrar stämmer överens med F-parametrarna i F-host.

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

EP: Enable Pulses (impulsfrigivning)

ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång)

MM: Motormodul

SGE: Säkerhetsrelaterad ingång

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring (säker rörelseövervakning)

SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204)

STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment) / SH: Safe standstill (säkert stopp)

201611 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på processor 1 har upptäckt ett fel i den korsvisa datajämförelsen mellan övervakningskanalerna och löst ut STOP F.

Som följd av denna störning ges efter att den parametrerade övergångstiden (p9658) har löpt ut störningen F01600 (SI CU: STOP A utlöst) ut.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0: Stoppbegäran från övervakningskanal 2.

1 ... 999:

Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till denna störning. Detta nummer visas också i r9795.

1: SI övervakningstakt (r9780, r9880).

2: SI frigivning säkra funktioner (p9601, p9801). Endast bitar som stöds jämförs korsvis.

3: SI SGE-omkoppling toleranstid (p9650, p9850).

4: SI övergångstid STOP F till STOP A (p9658, p9858).

5: SI frigivning av säker bromsstyrning (p9602, p9802).

6: SI Motion frigivning säkra funktioner (p9501, internt värde).

7: SI fördröjningstid för STO vid säkert stopp 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adress (p9610, p9810).

9: SI insvängningstid för STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10: SI fördröjningstid för utlösning av STO vid ESR (p9697, p9897).

11: SI säker bromsadaptermode, BICO-inkoppling (p9621, p9821).

12: SI säkert bromsadapterrelä tillslagstid (p9622[0], p9822[0]).

13: SI säkert bromsadapterrelä fränslagstid (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe telegramval (p9611, p9811).

1000: Kontrolltimern har löpt ut.

Inom tiden på ca. 5 x p9650 har alternativt följande fastställts:

- För många signalväxlingar har uppstått på motormodulens plint EP.
- Över PROFIsafe/TM54F har STO lösts ut för ofta (även som följdreaktion).
- Säker impulsradering (r9723.9) har lösts ut för ofta (även som följdreaktion).

1001, 1002: Initialiseringsfel ändringstimer/kontrolltimer.

1900: CRC-fel i sektor SAFETY.

1901: CRC-fel i sektor ITCM.

1902: Överladdning har skett i sektor ITCM under drift.

1903: Internt parametreringsfel vid CRC beräkning.

1950: Modultemperatur utanför det tillåtna temperaturområdet.

1951: Modultemperatur orimlig.

2000: Status för STO-valet hos de båda övervakningskanalerna olika.

2001: Återkopplingen av STO fränslaget hos de båda övervakningskanalerna olika.

2002: Status för fördröjningstimer SS1 hos de båda övervakningskanalerna olika (timerns status i p9650/p9850).

2003: Status för STO-plinten hos de båda övervakningskanalerna olika.

2004: Status för STO-valet vid parallellkopplade motormoduler olika.

2005: Återkopplingen av den säkra impulsraderingen på kontrollenhet och på de parallellkopplade motormodulerna olika.

6000 ... 6999:

Fel i PROFIsafe-styrningen.

Vid dessa störvärden överförs felsäkra-styrnsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

6000: Ett allvarligt fel har uppstått i PROFIsafe-kommunikationen.

6064 ... 6071: Fel vid F-parametrarnas utvärdering. Värdena hos de överförda F-parametrarna stämmer inte överens med de förväntade värdena i PROFIsafe-drivrutinen.

6064: Måladressen och PROFIsafe-adressen är olika (F_Dest_Add).

6065: Måladressen ogiltig (F_Dest_Add).

6066: Källadressen ogiltig (F_Source_Add).

6067: Watchdog tidsvärde ogiltigt (F_WD_Time).

6068: Felaktig SIL-nivå (F_SIL).

6069: Felaktig F-CRC längd (F_CRC_Length).

6070: Felaktig F-parameterversion (F_Par_Version).

6071: CRC-fel för F-parametrar (CRC1). F-parametrarnas överförda CRC-värde stämmer inte överens med det i PROFIsafe-drivrutinen beräknade värdet.

6072: F-parametreringen är inkonsistent.

6165: Vid mottagning av PROFIsafe-telegrammet har ett kommunikationsfel fastställts. Felet kan även uppstå när ett inkonsistent eller föråldrat PROFIsafe-telegram mottages efter från- och tillslag av kontrollenheten eller efter anslutning av PROFIBUS-/PROFINET-kabeln.

6166: Vid mottagning av PROFIsafe-telegrammet har ett tidsövervakningsfel fastställts.

Åtgärd:

För störvärde = 1 ... 5 och 7 ... 999:

- Kontrollera det korsvis jämförda datat, som har lett till STOP F.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i motormodulen.
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.

För störvärde = 6:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i motormodulen.
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.

För störvärde = 1000:

- Kontrollera inkopplingen av plint EP på motormodulen (kontaktproblem).
- PROFIsafe: Åtgärda kontaktproblem/störningar på PROFIBUS-mastern/PROFINET-kontrollern.
- Kontrollera inkopplingen av de felsäkra ingångarna på TM54F (kontaktproblem).
- Kontrollera och eventuellt öka toleranstiden för F-DI-omkoppling (p9650/p9850).

För störvärde = 1001, 1002:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i motormodulen.
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.

För störvärde = 1900, 1901, 1902:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten.
- Byt kontrollenhet.

För störvärde = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:

- Kontrollera och öka eventuellt toleranstiden för SGE-omkopplingen (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna (SGE) (kontaktproblem).
- Kontrollera orsaken till STO-valet i r9772. Vid aktiva SMM-funktioner (p9501 = 1) kan STO-valet även väljas genom dessa funktioner.
- Byt ut berörd motormodul.

Upplysning:

Efter att felorsaken åtgärdats och efter korrekt val/bortval av STO kan denna störning kvitteras.

För störvärde = 6000:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera om störningar föreligger i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan de båda övervakningskanalerna och i förekommande fall genomför diagnos av identifierade störningar.
- Ställ in högre övervakningstakt (p9500, p9511).
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenheten.

För störvärde = 6064:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_Dest_Add på PROFIsafe-slaven.
- Kontrollera inställningen av PROFIsafe-adressen på kontrollenheten (p9610) och motormodulen (p9810).

För störvärde = 6065:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_Dest_Add på PROFIsafe-slaven. Måladressen får inte vara 0 eller FFFF!

För störvärde = 6066:

- Kontrollera inställningen av värdena i F-parameter F_Source_Add på PROFIsafe-slaven. Källadressen får inte vara 0 eller FFFF!

För störvärde = 6067:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven. Watchdogens tidsvärde får inte vara 0!

För störvärde = 6068:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_SIL på PROFIsafe-slaven. SIL-nivån måste motsvara SIL2!

För störvärde = 6069:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_CRC_Length på PROFIsafe-slaven. Inställningen för CRC2-längden är 2-Byte-CRC i V1-mode och 3-Byte-CRC i V2-mode!

För störvärde = 6070:

- Kontrollera inställningen av värdet i F-parameter F_Par_Version på PROFIsafe-slaven. Värdet för F-parameterns version är 0 i V1-mode och 1 i V2-mode!

För störvärde = 6071:

- Kontrollera och eventuellt aktualisera inställningen av värdena i F-parametrarna och den därur beräknade F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slaven.

För störvärde = 6072:

- Kontrollera och eventuellt korrigera inställningen av värdena i F-parametrarna.

För F-parametrarna F_CRC_Length och F_Par_Version är följande kombinationer tillåtna:

F_CRC_Length = 2-Byte-CRC och F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-Byte-CRC och F_Par_Version = 1

För störvärde = 6165:

- Om felet uppstår efter uppstart av kontrollenheten eller efter att PROFIBUS-/PROFINET-kabeln anslutits, kvittera felet.

- Kontrollera projekteringen och kommunikationen med PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen av värdet för F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan de båda övervakningskanalerna och i förekommande fall genomför diagnos av identifierade störningar.

För störvärde = 6166:

- Kontrollera projekteringen och kommunikationen på PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen av värdet för F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.

- Utvärdera diagnosinformationen i F-host.

- Kontrollera PROFIsafe-anslutningen.

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

EP: Enable Pulses (impulsfrigivning)

ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång)

MM: Motormodul

SGE: Säkerhetsrelaterad ingång

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring (säker rörelseövervakning)

SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204)

STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment) / SH: Safe standstill (säkert stopp)

201612 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): STO-ingångar vid parallellkopplade effektdelar olika.

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på kontrollenheten (CU) har upptäckt olika tillstånd hos OCH-kopplingen av STO-ingångar vid parallellkopplade effektdelar och har löst ut STOP F.
Som en följd av denna störning kommer, efter att den parameterade övergångstiden (p9658) har löpt ut, störning F01600 (SI CU: STOP A utlöst) att ges ut.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Binär avbild av digitalingångar på kontrollenheten, som används som signalkälla för funktionen "Säkert fränkopplat moment".

Åtgärd: -Kontrollera och eventuellt öka värdet på toleranstiden för SGE-omkoppling (p9650).
- Kontrollera inkopplingen av de säkerrelaterade ingångarna (SGE) (kontaktproblem).
Uppllysning:
CU: Kontrollenhet
SGE: Säkerhetsrelaterad ingång
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Säker fränslagning av momentet) / SH: Safe standstill (Säkert stopp)

201620 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Säker fränslaget moment aktivt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionen "Säkert fränkopplat momentet" (STO) för grundfunktionerna har valts på kontrollenheten (CU) via ingångsplint och är aktiv.

Uppllysning:

- Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

- Detta meddelande ges inte ut när val av STO sker genom utökade funktioner.

Åtgärd: Inget nödvändigt.

Uppllysning:

CU: Kontrollenhet

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (Säker fränslagning av momentet) / SH: Safe standstill (Säkert stopp)

201621 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Säkert stopp 1 aktivt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionen "Säkert stopp 1" (SS1) har valts på kontrollenheten och är aktiv.

Uppllysning:

Detta meddelandet ger ingen säker stopp reaktion.

Åtgärd: Inget nödvändigt.

Uppllysning:

CU: Kontrollenhet

SI: Safety Integrated

SS1: Säkert stopp 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204)

201625 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Livstecknen i Safety-datana felaktiga

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på kontrollenheten (CU) har upptäckt ett fel i livstidstecknena för Safety-data mellan de båda övervakningskanalerna och har löst ut STOP A.

- DRIVE-CLiQ-kommunikationen har en störning eller har fallit bort.

- Tidsdelsspill hos Safety-mjukvaran har uppstått.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

- Åtgärd:**
- Välj och välj åter bort säkert frånslaget moment.
 - Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
 - Kontrollera om störningar föreligger i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan de båda övervakningskanalerna och genomför i förekommande fall diagnos av de identifierade störningarna.
 - Välj bort inte ovillkorligt nödvändiga servofunktioner.
 - Minska antalet servon.
 - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpets uppbyggnad och kablarnas placering.
- Upplysning:
 CU: Kontrollenhet
 MM: Motormodul
 SI: Safety Integrated

201630 <Ortsuppgift>SI p1 (CU): Bromsstyrning felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på kontrollenheten (CU) har upptäckt ett fel i bromsstyrningen och löst ut STOP A.

- Motorkabelns skärmning är inte korrekt utförd.
- Defekt i motormodulens bromsstyrningskrets.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 10, 11:
 Fel vid förloppet "Öppna broms".

- Parameter p1278 felaktigt inställd.
- Bromsen är inte ansluten eller kabelbrott (kontrollera om bromsen öppnar med p1278 = 1 och p9602/p9802 = 0 (SBC frånslaget)).
- Jordfel i bromsledningen.

20:
 Fel i tillståndet "Broms öppnad".

- Kortslutning i bromsens lindning.

30 ,31:
 Fel vid förloppet "Slut broms".

- Bromsen är inte ansluten eller kabelbrott (kontrollera om bromsen öppnar med p1278 = 1 och p9602/p9802 = 0 (SBC frånslaget)).
- Kortslutning i bromsens lindning.

40:
 Fel i tillståndet "Broms sluten".

50:
 Fel i kontrollenhetens bromsstyrning eller kommunikationsstörning mellan kontrollenheten och motormodulen (diagnos för bromsstyrningen).

80:
 Säker broms adapter.

Fel i kontrollenhetens bromsstyrning eller kommunikationsstörning mellan kontrollenheten och motormodulen (diagnos för bromsstyrningen).

90:
 Bromsen lossad för serviceändamål (X4).

Åtgärd:

- Kontrollera parameter p1278 (med SBC är endast p1278 = 0 tillåtet).
- Vid parallellkoppling kontrollera effektdelsdatablockets inställning för styrning av hållbromsen (p7015).
- Välj och välj åter bort säkert fränkopplat moment.
- Kontrollera motorhållbromsens anslutning.
- Kontrollera motorhållbromsens funktion.
- Kontrollera om det föreligger störningar i DRVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och vid behov genomför en diagnos för de identifierade störningarna.
- Kontrollera att skåppuppbyggnaden och kabelförläggningen är enligt EMC-riktlinjerna (t.ex. motorkabelns och bromsledningens skärm ansluten till skärmblecket resp. motorkontakten fastskruvad i huset).
- Byt ut den berörda motormodulen.

Drift med säker bromsmodul resp. säker bromsadapter:

- Kontrollera den säkra bromsmodulens resp. den säkra bromsadapters anslutning.
- Byt ut den säkra bromsmodulen resp. den säkra bromsadaptern.

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

SBC: Safe Brake Control (säker bromsstyrning)

SI: Safety Integrated

201631 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Motorhållbroms/SBC konfiguration inte meningsfull

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En inte meningsfull konfiguration av motorhållbroms och SBC har upptäckts.
Följande konfigurationer kan leda till detta meddelande:

- "Ingen motorhållbroms finns" (p1215 = 0) och "SBC" är frigiven (p9602 = 1).
- "Motorhållbroms som sekvensstyrning, anslutning via BICO" (p1215 = 3) och "SBC" är frigiven (p9602 = 1).

Upplysning:

SBC: Safe Brake Control (säker bromsstyrning)

Åtgärd: Kontrollera och korrigera parametreringen av motorhållbromsen och SBC.
Se även: p1215, p9602, p9802

201640 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Komponentutbyte har upptäckts och kvittering/back-up nödvändig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" har upptäckt ett utbyte av en komponent. Driften av det berörda servot är inte längre möjligt. Vid aktiva Safety-funktioner krävs en partiell acceptanstest efter att en komponent har bytts ut. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0 = 1: Byte av kontrollenhet har upptäckts. Bit 1 = 1: Byte av motormodul/hydraulikmodul har upptäckts. Bit 2 = 1: Byte av effektmodul har upptäckts. Bit 3 = 1: Byte av sensormodul kanal 1 har upptäckts. Bit 4 = 1: Byte av sensormodul kanal 2 har upptäckts. Bit 5 = 1: Byte av sensor kanal 1 har upptäckts. Bit 6 = 1: Byte av sensor kanal 2 har upptäckts.
Åtgärd:	- Kvittera komponentutbytet (p9702 = 29). - Spara alla parametrar (p0977 = 1 resp. p0971 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM"). - Kvittera störningen (t.ex. BI: p2103). Upplysning: Som tillägg till störningen sätt diagnosbit r9776.2 och r9776.3. Se även: p9702, r9776

201641 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Komponentutbyte har upptäckts och back-up nödvändig.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" har upptäckt ett utbyte av en komponent. Ingen ytterligare felreaktion har utlöst och driften av det berörda servot är därmed inte inskränkt. Vid aktiva Safety-funktioner krävs en partiell acceptanstest efter att en komponent har bytts ut. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0 = 1: Byte av kontrollenhet har upptäckts. Bit 1 = 1: Byte av motormodul/hydraulikmodul har upptäckts. Bit 2 = 1: Byte av effektmodul har upptäckts. Bit 3 = 1: Byte av sensormodul kanal 1 har upptäckts. Bit 4 = 1: Byte av sensormodul kanal 2 har upptäckts. Bit 5 = 1: Byte av sensor kanal 1 har upptäckts. Bit 6 = 1: Byte av sensor kanal 2 har upptäckts.
Åtgärd:	- Spara alla parametrar (p0977 = 1 resp. p0971 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM"). - Kvittera störningen (t.ex. BI: p2103). Se även: r9776

201641 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Komponentutbyte har upptäckts och back-up nödvändig.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** TM54F_MA**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" har upptäckt ett utbyte av en plintmodul 54F (TM54).**Åtgärd:**

- Spara alla parametrar (p0977 = 1 resp. p0971 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").
- Kvittera störningen (t.ex. BI: p2103).
- Se även: r9776

201649 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Internt mjukvarufel**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Ett internt fel i Safety Integrated mjukvaran på kontrollenheten har uppstått.

Uppllysning:

Denna störning leder till ett ej kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Idrifttag funktionen "Safety Integrated" på nytt och genomför POWER ON.
- Uppdatera programvaran på kontrollenheten till en yngre version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenheten.

Uppllysning:
CU: Kontrollenhet
SI: Safety Integrated

201650 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Accepanstest krävs**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

- Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på övervakningskanal 1 kräver en acceptanstest.
- Upplysning:
Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A.
- Störvärde (r0949, decimal tolkning):
130: Safety-parametrar för övervakningskanal 2 inte tillgängliga.
- Upplysning:
Denna störning ges alltid ut vid första idrifttagningen av Safety Integrated.
- 1000: Bör- och ärchecksumman på övervakningskanal 1 är inte identiska (uppstart).
- På grund av strömregulatorns ändrade scannertid (p0115[0]) har taktiden för Safety Integrated grundfunktioner (r9780) anpassats.
- Minst ett checksummakontrollerat data är defekt.
- Ställ in Safety-parametrarna offline och ladda in i kontrollenheten.
- 2000: Bör- och ärchecksumman på övervakningskanal 1 är inte identiska (idrifttagningsmode).
- Börchecksumman på övervakningskanal 1 inte rätt angiven (p9799 skiljd från r9798).
- Vid inaktivering av säkerhetsfunktioner raderades inte p9501 eller p9503.
- 2001: Bör- och ärchecksumman på övervakningskanal 2 är inte identiska (idrifttagningsmode).
- Börchecksumman på övervakningskanal 2 inte rätt angiven (p9899 skiljd från r9898).
- Vid inaktivering av säkerhetsfunktioner raderades inte p9501 eller p9503.
- 2002: Frigivningen av säkra funktioner olika mellan de båda övervakningskanalerna (p9601 skiljd från p9801).
- 2003: Acceptanstest krävs på grund av att en Safety-parameter har ändrats.
- 2004: Acceptanstest krävs på grund av att ett projekt med frigivna Safety-funktioner har laddats ner.
- 2005: Safety-loggboken har fastställt att en funktionell Safety-checksumma har ändrat sig. En acceptanstest krävs.
- 2010: Frigivningen av säker bromsstyrning olika mellan de båda övervakningskanalerna (p9602 skiljd från p9802).
- 2020: Fel vid lagring av Safety-parametrarna för övervakningskanal 2.
- 3003: Acceptastest krävs på grund av att en hårdvaru-beroende Safety-parameter har ändrats.
- 3005: Safety-loggboken har fastställt att en hårdvaru-beroende Safety-checksumma har ändrat sig. En acceptanstest krävs.
- 9999: Följdreaktion från en annan Safety-störning som uppstått under uppstart och som kräver en acceptanstest.

Åtgärd:

För störvärde = 130:
 - Genomför en Safety-idrifttagning.

För störvärde = 1000:
 - Kontrollera taktiden för Safety Integrated grundfunktioner (r9780) och anpassa börchecksumman (p9799).
 - Genomför en förnyad Safety-idrifttagning.
 - Byt ut minneskortet eller kontrollenheten.
 - Aktivera Safety-parametrarna för det berörda servot med hjälp av STARTER (ändra inställningar, kopiera parametrar, aktivera inställningar).

För störvärde = 2000:
 - Kontrollera Safety-parametrarna på övervakningskanal 1 och anpassa börchecksumman (p9799).

För störvärde = 2001:
 - Kontrollera Safety-parametrarna på övervakningskanal 2 och anpassa börchecksumman (p9899).

För störvärde = 2002:
 - Kontrollera frigivningen av de säkra funktionerna på de båda övervakningskanalerna (p9601 = p9801).

För störvärde = 2003, 2004, 2005:
 - Genomför en acceptanstest och skapa ett acceptansprotokoll.
 Proceduren för att göra en acceptanstest samt ett exempel på ett acceptansprotokoll finns i följande dokument:
 SINAMICS S120 Funktionshandbok Safety Integrated
 Störningen med störvärde 2005 är endast kvitterbar då funktionen "STO" är bortvald.

För störvärde = 2010:
 - Kontrollera frigivningen av den säkra bromsstyrningen på de båda övervakningskanalerna (p9602 = p9802).

För störvärde = 2020:
 - Genomför en förnyad Safety-idrifttagning.
 - Byt minneskort eller kontrollenhet.

För störvärde = 3003:
 - Genomför en funktionskontroll av den ändrade hårdvaran och skapa ett acceptansprotokoll.
 Proceduren för att göra en acceptanstest samt ett exempel på ett acceptansprotokoll finns i följande dokument:
 SINAMICS S120 Funktionshandbok Safety Integrated

För störvärde = 3005:
 - Genomför en funktionskontroll av den ändrade hårdvaran och skapa ett acceptansprotokoll.
 Störningen med störvärde 3005 är endast kvitterbar då funktionen "STO" är bortvald.

För störvärde = 9999:
 - Genomför en diagnos för den andra befintliga Safety-störningen.

Upplysning:
 CU: Kontrollenhet
 MM: Motormodul
 SI: Safety Integrated
 STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment)
 Se även: p9799, p9899

201650 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Acceptanstest krävs

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

- Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på övervakningskanal 1 kräver en acceptanstest.
- Upplysning:
Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A.
- Störvärde (r0949, decimal tolkning):
130: Safety-parametrar för övervakningskanal 2 inte tillgängliga.
- Upplysning:
Denna störning ges alltid ut vid första idrifttagningen av Safety Integrated.
- 1000: Bör- och ärchecksumman på övervakningskanal 1 är inte identiska (uppstart).
- På grund av strömregulatorns ändrade scannertid (p0115[0]) har taktiden för Safety Integrated grundfunktioner (r9780) anpassats.
- Minst ett checksummakontrollerat data är defekt.
- Ställ in Safety-parametrarna offline och ladda in i kontrollenheten.
- 2000: Bör- och ärchecksumman på övervakningskanal 1 är inte identiska (idrifttagningsmode).
- Börchecksumman på övervakningskanal 1 inte rätt angiven (p9799 skiljd från r9798).
- Vid inaktivering av säkerhetsfunktioner raderades inte p9501 eller p9503.
- 2001: Bör- och ärchecksumman på övervakningskanal 2 är inte identiska (idrifttagningsmode).
- Börchecksumman på övervakningskanal 2 inte rätt angiven (p9899 skiljd från r9898).
- Vid inaktivering av säkerhetsfunktioner raderades inte p9501 eller p9503.
- 2002: Frigivningen av säkra funktioner olika mellan de båda övervakningskanalerna (p9601 skiljd från p9801).
- 2003: Acceptanstest krävs på grund av att en Safety-parameter har ändrats.
- 2004: Acceptanstest krävs på grund av att ett projekt med frigivna Safety-funktioner har laddats ner.
- 2005: Safety-loggboken har fastställt att en funktionell Safety-checksumma har ändrat sig. En acceptanstest krävs.
- 2020: Fel vid lagring av Safety-parametrarna för övervakningskanal 2.
- 3003: Acceptastest krävs på grund av att en hårdvaru-beroende Safety-parameter har ändrats.
- 3005: Safety-loggboken har fastställt att en hårdvaru-beroende Safety-checksumma har ändrat sig. En acceptanstest krävs.
- 9999: Följdreaktion från en annan Safety-störning som uppstått, vilken kräver en acceptanstest.

Åtgärd:

För störvärde = 130:
 - Genomför en Safety-idrifttagning.

För störvärde = 1000:
 - Kontrollera taktiden för Safety Integrated grundfunktioner (r9780) och anpassa börchecksumman (p9799).
 - Genomför en förnyad Safety-idrifttagning.
 - Byt ut minneskortet eller kontrollenheten.

- Aktivera Safety-parametrarna för det berörda servot med hjälp av STARTER (ändra inställningar, kopiera parametrar, aktivera inställningar).

För störvärde = 2000:
 - Kontrollera Safety-parametrarna på övervakningskanal 1 och anpassa börchecksumman (p9799).

För störvärde = 2001:
 - Kontrollera Safety-parametrarna på övervakningskanal 2 och anpassa börchecksumman (p9899).

För störvärde = 2002:
 - Kontrollera frigivningen av de säkra funktionerna på de båda övervakningskanalerna (p9601 = p9801).

För störvärde = 2003, 2004, 2005:
 - Genomför en acceptanstest och skapa ett acceptansprotokoll.
 Proceduren för att göra en acceptanstest samt ett exempel på ett acceptansprotokoll finns i följande dokument:
 SINAMICS S120 Funktionshandbok Safety Integrated
 Störningen med störvärde 2005 är endast kvitterbar då funktionen "STO" är bortvald.

För störvärde = 2020:
 - Genomför en förnyad Safety-idrifttagning.
 - Byt minneskort eller kontrollenhet.

För störvärde = 3003:
 - Genomför en funktionskontroll av den ändrade hårdvaran och skapa ett acceptansprotokoll.
 Proceduren för att göra en acceptanstest samt ett exempel på ett acceptansprotokoll finns i följande dokument:
 SINAMICS S120 Funktionshandbok Safety Integrated

För störvärde = 3005:
 - Genomför en funktionskontroll av den ändrade hårdvaran och skapa ett acceptansprotokoll.
 Störningen med störvärde 3005 är endast kvitterbar då funktionen "STO" är bortvald.

För störvärde = 9999:
 - Genomför en diagnos för den andra befintliga Safety-störningen.

Upplysning:
 CU: Kontrollenhet
 MM: Motormodul
 SI: Safety Integrated
 STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment)
 Se även: p9799, p9899

201652 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Otillåten övervakningscykel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:

En av Safety Integrated övervakningstakter är otillåten.

- Den sevointegrerade övervakningstakten kan på grund av de i systemet krävda kommunikationsvillkoren inte innehållas.
- Övervakningstakten för de säkra rörelseövervakningarna är otillåten (p9500).
- Ärvärdesavkänningsstakten för de säkra rörelseövervakningarna är otillåten (p9511).
- Scannertakten för strömregulatorn kan inte stödjas (p0112, p0115[0]).

Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

För icke frigiven rörelseövervakning (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) gäller:

- Minimalinställning för övervakningstakten (i µs).

För frigiven rörelseövervakning (p9601.2 = p9801.2 = 1 och/eller p9501 > 0) gäller:

100:

- Ingen passande övervakningstakt kunde hittas.
- En otillåten ärvärdesavkänningsstakt för S120M har ställts in (p9511).

101:

- Övervakningstakten är ingen heltalsmultipl av ärvärdesavkänningsstakten.

102:

- Vid överföringen av ärvärdesavkänningsstakten till hydraulikmodulen har ett fel uppstått.

103:

- Vid överföringen av ärvärdesavkänningsstakten till sensormodulen har ett fel uppstått.

104, 105:

- Fyra gånger strömregulatorns scannertid (p0115[0]) är större än 1 ms vid drift med icke taktsynkron PROFIBUS.
- Fyra gånger strömregulatorns scannertid (p0115[0]) är större än DP-takten vid drift med taktsynkron PROFIBUS.
- DP-takten är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

106:

- Övervakningstakten stämmer inte överens med övervakningstakten hos TM54F.

107:

- Ärvärdesavkänningsstakten (p9511) är mindre än fyra gånger strömregulatorns scannertid (p0115[0]).
- Ärvärdesavkänningsstakten (p9511) är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

108:

- Den parametrerade ärvärdesavkänningsstakten är inte inställbar på denna komponent.

111:

- Övervakningstakten är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

112:

- En ärvärdesavkänningsstakt p9511 = 0 är inte tillåten i den existerande konfigurationen.

202:

- Strömregulatorns scannertid är inställd på noll (p0115[0]).

Åtgärd:	För frigiven servointegrerad SI-övervakning (p9601/p9801 > 0): - Uppgradera kontrollenhetens programvara till en senare version. För frigiven rörelseövervakning (p9501 > 0): - Korrigera övervakningstakten (p9500) och genomför POWER ON. För störvärde = 100: - För S120M ställ in ärvärdesavkänningstakten p9511 = 0. För störvärde = 101: - Ärvärdesavkänningstakten motsvarar positionsregulator takten/DP-takten (fabriksinställning). - För de servointegrerade rörelseövervakningsfunktionerna (p9601/p9801 bit 2 = 1) kan ärvärdesavkänningstakten parametreras direkt i p9511/p9311. För störvärde = 104, 105: - Ställ in en egen ärvärdesavkänningstakt i p9511. - Inskränk driften till maximalt två vektor servon. Som standardsinställning i p0112, p0115 reduceras strömregulatorns scannertid automatiskt till 250 µs. Ändras standardvärdet, så skall strömregulatorns scannertid (p0112, p0115) ställas in motsvarande. - Öka DP-takten vid drift med taktsynkron PROFIBUS så mycket, att ett taktförhållande mellan DP-takt och strömregulatorns scannertid om minst 4:1 erhålls. Rekommenderat är ett taktförhållande om minst 8:1. - Säkerställ för programvaruversion 2.5, att parametern p9510 = 1 är inställt i servot (taktsynkron drift). För störvärde = 106: - Ställ in parametrarna för övervakningstakterna lika (p10000 och p9500/p9300). För störvärde = 107: - Ställ in en till strömregulator takten passande ärvärdesavkänningstakt (p9511 >= 4 * p0115[0], rekommenderat 8 * p0115[0]). Upplysning: En för lågt inställd ärvärdesavkänningstakt (p9511) kan sporadiskt leda till att Safety-meddelandena C01711/C30711 löses ut med meddelandevärde 1020 eller 1021. För störvärde = 108: - Ställ in en lämplig ärvärdesavkänningstakt i p9511. - Används DP-takten för drift med taktsynkron PROFIBUS som ärvärdesavkänningstakt (p9511 = 0), så måste en lämplig DP-takt projekteras. Denna måste ställas in mindre än 8 ms. Om detta inte är möjligt, måste p9511 ställas in på den önskade ärvärdesavkänningstakten (< 8ms). - För SIMOTION D410-2 måste en lämplig multipel av DP-takten parametreras (t.ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Annars måste takten ställas in mindre än 8 ms. För störvärde = 111: - Ställ in övervakningstakten i p9500 som en heltalsmultipel av strömregulatorns scannertid (p0115[0]). För störvärde = 112: - Ställ in ärvärdesavkänningstakten p9511 på det önskade värdet (skiljt från noll). För störvärde = 202: - Ställ in strömregulatorns scannertid till ett meningsfullt värde (p0115[0]). Upplysning: CU: Kontrollenhet SI: Safety Integrated
----------------	---

201652 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Otillåten övervakningscykel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:

En av Safety Integrated övervakningstakter är otillåten.

- Den sevointegrerade övervakningstakten kan på grund av de i systemet krävde kommunikationsvillkoren inte innehållas.
- Övervakningstakten för de säkra rörelseövervakningarna är otillåten (p9500).
- Ärvärdesavkänningsstakten för de säkra rörelseövervakningarna är otillåten (p9511).
- Scannertakten för strömregulatorn kan inte stödjas (p0112, p0115[0]).

Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

För icke frigiven rörelseövervakning ($p9601.2 = p9801.2 = 0$, $p9501 = 0$) gäller:

- Minimalinställning för övervakningstakten (i μs).

För frigiven rörelseövervakning ($p9601.2 = p9801.2 = 1$ och/eller $p9501 > 0$) gäller:

100:

- Ingen passande övervakningstakt kunde hittas.
- En otillåten ärvärdesavkänningsstakt för S120M har ställts in (p9511).

101:

- Övervakningstakten är ingen heltalsmultipl av ärvärdesavkänningsstakten.

102:

- Vid överföringen av ärvärdesavkänningsstakten till motormodulen har ett fel uppstått.

103:

- Vid överföringen av ärvärdesavkänningsstakten till sensormodulen har ett fel uppstått.

104, 105:

- Fyra gånger strömregulatorns scannertid (p0115[0]) är större än 1 ms vid drift med icke taktssynkron PROFIBUS.
- Fyra gånger strömregulatorns scannertid (p0115[0]) är större än DP-takten vid drift med taktssynkron PROFIBUS.
- DP-takten är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

106:

- Övervakningstakten stämmer inte överens med övervakningstakten hos TM54F.

107:

- Ärvärdesavkänningsstakten (p9511) är mindre än fyra gånger strömregulatorns scannertid (p0115[0]).
- Ärvärdesavkänningsstakten (p9511) är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

108:

- Den parametrerade ärvärdesavkänningsstakten är inte inställbar på denna komponent.

109:

- Är rörelseövervakningsfunktionerna parametrerade givarlöst (p9506), måste ärvärdesavkänningsstakten (p9511) vara lika med strömregulatorstakten (p0115[0]).

För SINAMICS S110 gäller:

- Är rörelseövervakningsfunktionerna parametrerade givarlöst (p9506), måste ärvärdesavkänningsstakten p9511 vara lika med 250 μs .

110:

- Ärvärdesavkänningsstakten (p9511) för Safety med givare ($p9506 = 0$) är för denna kontrollenhet (t.ex. CU305) mindre än 2 ms.

111:

- Övervakningstakten är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

112:

- En ärvärdesavkänningsstakt $p9511 = 0$ på ett servoobjekt hos en dubbelmotormodul är inte tillåtet i den existerande konfigurationen.

200, 201:

- S120M: Övervakningstakten kan på grund av de i systemet krävda villkoren inte innehållas.

202:

- Strömregulatorns scannertid är inställd på noll (p0115[0]).

Åtgärd:

För frigiven servointegrerad SI-övervakning (p9601/p9801 > 0):

- Uppgradera kontrollenhetens programvara till en senare version.

För frigiven rörelseövervakning (p9501 > 0):

- Korrigera övervakningstakten (p9500) och genomför POWER ON.

För störvärde = 100:

- För S120M ställ in ärvärdesavkänningstakten p9511 = 0.

För störvärde = 101:

- Ärvärdesavkänningstakten motsvarar positionsregulator-takten/DP-takten (fabriksinställning).
- För de servointegrerade rörelseövervakningsfunktionerna (p9601/p9801 bit 2 = 1) kan ärvärdesavkänningstakten parametreras direkt i p9511/p9311.

För störvärde = 104, 105:

- Ställ in en egen ärvärdesavkänningstakt i p9511.
- Inskränk driften till maximalt två vektor-servon. Som standardsinställning i p0112, p0115 reduceras strömregulatorns scannertid automatiskt till 250 µs. Ändras standardvärdet, så skall strömregulatorns scannertid (p0112, p0115) ställas in motsvarande.
- Öka DP-takten vid drift med taktsynkron PROFIBUS så mycket, att ett taktförhållande mellan DP-takt och strömregulatorns scannertid om minst 4:1 erhålls. Rekommenderat är ett taktförhållande om minst 8:1.
- Säkerställ för programvaruversion 2.5, att parametern p9510 = 1 är inställt i servot (taktsynkron drift).

För störvärde = 106:

- Ställ in parametrarna för övervakningstakterna lika (p10000 och p9500/p9300).

För störvärde = 107:

- Ställ in en till strömregulator-takten passande ärvärdesavkänningstakt (p9511 >= 4 * p0115[0], rekommenderat 8 * p0115[0]).

Upplysning:

En för lågt inställd ärvärdesavkänningstakt (p9511) kan sporadiskt leda till att Safety-meddelandena C01711/C30711 löses ut med meddelandevärde 1020 eller 1021.

För störvärde = 108:

- Ställ in en lämplig ärvärdesavkänningstakt i p9511.
- Används DP-takten för drift med taktsynkron PROFIBUS som ärvärdesavkänningstakt (p9511 = 0), så måste en lämplig DP-takt projekteras. Denna måste ställas in mindre än 8 ms. Om detta inte är möjligt, måste p9511 ställas in på den önskade ärvärdesavkänningstakten (< 8ms).
- För SIMOTION D410-2 måste en lämplig multipel av DP-takten parametreras (t.ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Annars måste takten ställas in mindre än 8 ms.

För störvärde = 109:

- Ställ in ärvärdesavkänningstakten i p9511 lika med strömregulator-takten (p0115[0]).

För SINAMICS S110 gäller:

- Ställ in ärvärdesavkänningstakten p9511 = 250 µs.

För störvärde = 110:

- Ställ in ärvärdesavkänningstakten i p9511 större än eller lika med 2 ms.

För störvärde = 111:

- Ställ in övervakningstakten i p9500 som en heltalsmultipel av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

För störvärde = 112:

- Ställ in ärvärdesavkänningstakten p9511 på det önskade värdet (skiljt från noll).

För störvärde = 200, 201:

- Öka strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

- Vid behov reducera antalet komponenter på motsvarande DRIVE-CLiQ-sträng resp. distribuera komponenterna över flera DRIVE-CLiQ-hylsor.

För störvärde = 202:

- Ställ in strömregulatorns scannertid till ett meningsfullt värde (p0115[0]).

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

201653	<Ortsuppgift>SI P1 (CU): PROFIBUS/PROFINET-projektering felaktig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN (AV1, AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	PROFIBUS/PROFINET-projekteringen för drift med Safety Integrated övervakningsfunktioner med en överordnad styrning (SINUMERIK eller F-PLC) är felaktig. Upplysning: Denna störning leder vid frigivna Safety-funktioner till ett inte kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 200: Ingen Safety-slot för mottagning av data från styrningen har konfigurerats. 210, 220: Den projekterade Safety-slotten för mottagning av data från styrningen har ett okänt format. 230: Den projekterade Safety-slotten för mottagning av data från F-PLC har felaktig längd. 231: Den projekterade Safety-slotten för mottagning av data från F-PLC har felaktig längd. 240: Den projekterade Safety-slotten för mottagning av data från SINUMERIK har felaktig längd. 250: I den överordnade F-styrningen är en PROFIsafe-slot projekterad, men i servot är PROFIsafe inte frigivet. 300: Ingen Safety-slot för sändning av data till styrningen har projekterats. 310, 320: Den projekterade Safety-slotten för sändning av data till styrningen har ett okänt format. 330: Den projekterade Safety-slotten för sändning av data till F-PLC har felaktig längd. 331: Den projekterade Safety-slotten för sändning av data till F-PLC har felaktig längd. 340: Den projekterade Safety-slotten för sändning av data till SINUMERIK har felaktig längd.
Åtgärd:	Generellt gäller: - Kontrollera och i förekommande fall korrigera PROFIBUS/PROFINET-projekteringen av Safety-slotten på mastersidan. - Uppgradera mjukvaran i kontrollenheten. För störvärde = 250: - Tag bort PROFIsafe-projekteringen i den överordnade F-styrningen eller frige PROFIsafe i servot. För störvärde = 231, 331: - I servot, parametrera ett passande PROFIsafe-telegram (p9611/p9811) för inställning på F-CPU och för inställning i p60022. - Konfigurera ett PROFIsafe-telegram som passar till parametreringen i F-PLCn (p9611/p9811).
201654	<Ortsuppgift>SI P1 (CU): PROFIBUS/PROFINET-projektering avvikande
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Projekteringen av ett PROFIsafe-telegram i den överordnade styrningen (F-PLC) passar inte till parametreringen i servot. Upplysning: Detta meddelandet leder inte till någon Safety-stoppreaktion. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: I den överordnade styrningen har ett PROFIsafe-telegram projekterats, men i servot är PROFIsafe inte frigiven (p9601.3). 2: I servot är PROFIsafe parametrerat, men i den överordnade styrningen är inget PROFIsafe-telegram konfigurerat.
Åtgärd:	Generellt gäller: - Kontrollera och vid behov korrigera PROFIsafe-projekteringen i den överordnade styrningen. För varningsvärde = 1: - Avlägsna PROFIsafe-projekteringen i den överordnade F-styrningen eller frige PROFIsafe i servot. För varningsvärde = 2: - Konfigurera PROFIsafe-telegrammet så att det passar till parametreringen i den överordnade F-styrningen.

201655 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Kalibrera övervakningsfunktionerna**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Ett fel har uppstått vid Safety Integrated övervakningsfunktioners jämförelse mellan de båda övervakningskanalerna. Inget gemensamt block för stödda SI-övervakningsfunktioner kunde fastställas.

- DRIVE-CLiQ-kommunikationen är störd eller har fallit bort.

- Inkompatibla Safety Integrated mjukvaruutgåvor i kontrollenheten och motormodulen/hydraulikmodulen.

Uppllysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag)

- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.

- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.

- Kontrollera EMC-riktigheten på elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.

Uppllysning:

CU: Kontrollenhet

SI: Safety Integrated

201656 <Ortsuppgift>SI CU: Parameter övervakningskanal 2 felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Vid åtkomst till Safety Integrated parametrarna för övervakningskanal 2 i det icke flyktiga minnet har ett fel uppstått.

Uppllysning:

Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

129:

- Safety-parametrar för övervakningskanal 2 skadade.

- Servo med frigivna säkerhetsfunktioner har troligen kopierats offline med idrifttagningsmjukvaran och projektet har laddats ned.

131: Internt mjukvarufel hos motormodulen/hydraulikmodulen.

132: Kommunikationsstörningar vid upp- resp. nedladdningen av Safety-parametrarna för övervakningskanal 2.

255: Internt mjukvarufel hos kontrollenheten.

Åtgärd:

- Genomför en ny Safety-idrifttagning.
- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.
- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.
- Byt minneskort eller kontrollenhet.

För störvärde = 129:

- Aktivera Safety-idrifttagningsmode (p0010 = 95).
- Anpassa PROFIsafe-adressen (p9610).
- Starta kopierfunktionen för SI-parametrar (p9700 = D0 hex).
- Bekräfta dataändringen (p9701 = DC hex).
- Avsluta Safety-idrifttagningsmode (p0010 = 0).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").
- Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

För störvärde = 132:

- Kontrollera EMC-riktigheten på elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.

Upplysning:
 CU: Kontrollenhet
 SI: Safety Integrated

201657 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): PROFIsafe-telegramnummer ogiltigt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Det i parameter p9611 inställda PROFIsafe-telegramnumret är ogiltigt.
 För frigiven PROFIsafe (p9601.3 = 1) måste i p9611 ett telegramnummer större än noll vara inmatat.
 Upplysning:
 Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
 Se även: p9611, p60022

Åtgärd: Kontrollera inställningen av telegramnumret (p9611).

201658 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): PROFIsafe-telegramnummer olika

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: PROFIsafe-telegrammetnumret är olika inställt i p9611 och p60022.
 För p9611 inte lika med 998 gäller:
 Telegramnumret i de båda parametrarna måste vara identiskt inställda.
 För p9611 = 998 gäller:
 På grund av kompatibilitet med programvaruversioner < 4.5 är endast värdena 0 och 30 tillåtna i p60022.
 Upplysning:
 Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
 Se även: p9611, p60022

Åtgärd: Matcha telegramnumren i de båda parametrarna mot varandra (p9611, p60022).

201659 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Skrivuppdraget för parameter avvisat

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Skrivuppdraget för en eller flera Safety Integrated parametrar på kontrollenheten (CU) har avvisats.

Upplysning:

Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: Safety Integrated lösenord är inte satt.
 - 2: En återställning av servoparametrarna har valts. Safety Integrated parametrarna har emellertid inte återställts, eftersom Safety Integrated förnärvarande är frigivet.
 - 3: Den kopplade STO-ingången befinner sig i simulationsmode.
 - 10: Ett försök har gjorts att frige STO-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 11: Ett försök har gjorts att frige SBC-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 12: Ett försök har gjorts att frige SBC-funktionen, trots att denna inte kan stödjas vid parallellkoppling (r9871.14).
 - 13: Ett försök har gjorts att frige SS1-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 14: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-kommunikationen, trots att denna inte kan stödjas eller så skiljer sig de insatta versionerna hos PROFIsafe-drivrutinerna åt på de båda övervakningskanalerna.
 - 15: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningarna, trots att dessa inte kan stödjas.
 - 16: Ett försök har gjorts att frige STO-funktionen, trots att denna vid frigivet internt spänningsskydd (p1231) inte kan stödjas.
 - 17: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-funktionen, trots att denna inte kan stödjas vid parallellkoppling.
 - 18: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-funktionen för grundfunktionerna, trots att dessa inte kan stödjas.
 - 19: Ett försök har gjorts att frige SBA (Safe Brake Adapter), trots att detta inte kan stödjas.
 - 20: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningsfunktionerna och funktionen STO, båda styrda via F-DI.
 - 21: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningsfunktionerna vid parallellkoppling, trots att detta inte kan stödjas.
 - 22: Ett försök har gjorts att frige Safety Integrated funktionerna, trots att dessa inte kan stödjas av den anslutna effektmodulen.
 - 23: Ett försök har gjorts att för ESR frige fördröjningen av STO, trots att detta inte kan stödjas.
 - 24: Ett försök har gjorts att frige SBC-funktionen för parallellkoppling, trots att inget effektdelsdatablock har ställts in för bromsstyrningen (p7015 = 99).
 - 25: Ett försök har gjorts att parametrera ett PROFIsafe-telegram, trots att detta inte kan stödjas.
 - 26: Ett försök har gjorts att aktivera simulationsmoden för en av kontrollenhetens digitalingångar (p0795), vilken används av Safety Integrated (p10049).
 - 27: Ett försök har gjorts att aktivera grundfunktionerna med styrning via TM54F trots att detta inte stöds.
- Se även: p0970, p3900, r9771, r9871

Åtgärd:	För störvärde = 1: - Sätt lösenordet för Safety Integrated (p9761). För störvärde = 2: - Spärra Safety Integrated (p9501, p9601) eller återställ Safety parametrar (p0970 = 5), genomför sedan en förnyad återställning av servoparametrarna. För störvärde = 3: - Avsluta simulationsmoden för digitalingången (p0795). För störvärde = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23: - Kontrollera om det föreligger störningar i Safety-funktionsjämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (F01655, F30655) och genomför vid behov diagnos för de berörda störningarna. - Sätt in en motormodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 16: - Spärra det interna spänningsskyddet (p1231). För störvärde = 20: - Korrigera inställningen i p9601. För störvärde = 22: - Använd en effektmodul, som stödjer Safety Integrated funktionerna. För störvärde = 24: - Ställ in effektdelsdatablocket för hållbromsen (p7015). För störvärde = 25: - Använd en effektmodul, som stödjer PROFIsafe-telegramvalet. - Korrigera inställningen av telegramnumret (p9611). För störvärde = 26: - Kontrollera om p10049 är satt. Kontrollera även p10006 och p10009. Kontrollera i p10046, p10047 om ett teststopp för F-DO med återkopplingsingång är parametrerat. - Korrigera inställningen i p9611. För störvärde = 33: - Välj bort servointegrerade rörelseövervakningar utan val (p9601.5, p9801.5) och välj säkra funktioner, som stöds (se p9771/p9871). - Sätt in en motormodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. Upplysning: CU: Kontrollenhet ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång) SBA: Safe Brake Adapter (säker bromsadapter) SBC: Safe Brake Control (säker bromsstyrning) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment) / SH: Safe standstill (säkert stillastående) Se även: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801
----------------	---

201659 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Skrivuppdraget för parameter avvisat

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Skrivuppdraget för en eller flera Safety Integrated parametrar på kontrollenheten (CU) har avvisats.

Upplysning:

Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: Safety Integrated lösenord är inte satt.
 - 2: En återställning av servoparametrarna har valts. Safety Integrated parametrarna har emellertid inte återställts, eftersom Safety Integrated förnärvarande är frigivet.
 - 3: Den kopplade STO-ingången befinner sig i simulationsmode.
 - 10: Ett försök har gjorts att frige STO-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 13: Ett försök har gjorts att frige SS1-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 14: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-kommunikationen, trots att denna inte kan stödjas eller så skiljer sig de insatta versionerna hos PROFIsafe-drivrutinerna åt på de båda övervakningskanalerna.
 - 15: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningarna, trots att dessa inte kan stödjas.
 - 16: Ett försök har gjorts att frige STO-funktionen, trots att denna vid frigivet internt spänningsskydd (p1231) inte kan stödjas.
 - 18: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-funktionen för grundfunktionerna, trots att dessa inte kan stödjas.
 - 23: Ett försök har gjorts att för ESR frige fördröjningen av STO, trots att detta inte kan stödjas.
 - 25: Ett försök har gjorts att parametrera ett PROFIsafe-telegram, trots att detta inte kan stödjas.
 - 26: Ett försök har gjorts att aktivera simulationsmoden för en av kontrollenhetens digitalingångar (p0795), vilken används av Safety Integrated (p10049).
 - 27: Ett försök har gjorts att aktivera grundfunktionerna med styrning via TM54F trots att detta inte stöds.
 - 33: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningarna utan val (p9601.5, p9801.5) trots att detta inte kan stödjas.
- Se även: p0970, p3900, r9771, r9871

Åtgärd:	För störvärde = 1: - Sätt lösenord för Safety Integrated (p9761). För störvärde = 2: - Spärra Safety Integrated (p9501, p9601) eller återställ Safety parametrar (p0970 = 5), genomför sedan en förnyad återställning av servoparametrarna. För störvärde = 3: - Avsluta simulationsmoden för digitalingången (p0795). För störvärde = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23: - Kontrollera om det föreligger störningar i Safety-funktionsjämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (F01655, F30655) och genomför vid behov diagnos för de berörda störningarna. - Sätt in en hydraulikmodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 16: - Spärra det interna spänningsskyddet (p1231). För störvärde = 20: - Korrigera inställningen i p9601. För störvärde = 25: - Korrigera inställningen av telegramnumret (p9611). För störvärde = 26: - Kontrollera om p10049 är satt. Kontrollera även p10006 och p10009. Kontrollera i p10046, p10047 om ett teststopp för F-DO med återkopplingsingång är parameterat. - Korrigera inställningen i p9611. För störvärde = 33: - Välj bort servointegrerade rörelseövervakningar utan val (p9601.5, p9801.5) och välj säkra funktioner, som stöds (se p9771/p9871). - Sätt in en hydraulikmodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. Upplysning: CU: Kontrollenhet ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment) / SH: Safe standstill (säkert stillastående) Se även: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801
----------------	---

201659 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Skrivuppdraget för parameter avvisat

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Skrivuppdraget för en eller flera Safety Integrated parametrar på kontrollenheten (CU) har avvisats.

Upplysning:

Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: Safety Integrated lösenord är inte satt.
 - 2: En återställning av servoparametrarna har valts. Safety Integrated parametrarna har emellertid inte återställts, eftersom Safety Integrated förnärvarande är frigivet.
 - 3: Den kopplade STO-ingången befinner sig i simulationsmode.
 - 10: Ett försök har gjorts att frige STO-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 11: Ett försök har gjorts att frige SBC-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 12: Ett försök har gjorts att frige SBC-funktionen, trots att denna inte kan stödjas vid parallellkoppling (r9871.14).
 - 13: Ett försök har gjorts att frige SS1-funktionen, trots att denna inte kan stödjas.
 - 14: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-kommunikationen, trots att denna inte kan stödjas eller så skiljer sig de insatta versionerna hos PROFIsafe-drivrutinerna åt på de båda övervakningskanalerna.
 - 15: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningarna, trots att dessa inte kan stödjas.
 - 16: Ett försök har gjorts att frige STO-funktionen, trots att denna vid frigivet internt spänningsskydd (p1231) inte kan stödjas.
 - 17: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-funktionen, trots att denna inte kan stödjas vid parallellkoppling.
 - 18: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-funktionen för grundfunktionerna, trots att dessa inte kan stödjas.
 - 19: Ett försök har gjorts att frige SBA (Safe Brake Adapter), trots att detta inte kan stödjas.
 - 20: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningsfunktionerna och funktionen STO, båda styrda via F-DI.
 - 21: Ett försök har gjorts att frige de servointegrerade rörelseövervakningsfunktionerna vid parallellkoppling, trots att detta inte kan stödjas.
 - 22: Ett försök har gjorts att frige Safety Integrated funktionerna, trots att dessa inte kan stödjas av den anslutna effektmodulen.
 - 23: Ett försök har gjorts att för ESR frige fördröjningen av STO, trots att detta inte kan stödjas.
 - 24: Ett försök har gjorts att frige SBC-funktionen för parallellkoppling, trots att inget effektdelsdatablock har ställts in för bromsstyrningen (p7015 = 99).
 - 25: Ett försök har gjorts att parametrera ett PROFIsafe-telegram, trots att detta inte kan stödjas.
 - 26: Ett försök har gjorts att aktivera simulationsmoden för en av kontrollenhetens digitalingångar (p0795), vilken används av Safety Integrated (p10049).
 - 27: Ett försök har gjorts att aktivera grundfunktionerna med styrning via TM54F trots att detta inte stöds.
- Se även: p0970, p3900, r9771, r9871

Åtgärd:	För störvärde = 1: - Sätt lösenord för Safety Integrated (p10061). För störvärde = 2: - Spärra Safety Integrated (p9501, p9601) eller återställ Safety parametrar (p0970 = 5), genomför sedan en förnyad återställning av servoparametrar. För störvärde = 3: - Avsluta simulationsmode för digitalingången (p0795). För störvärde = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23: - Kontrollera om det föreligger störningar i Safety-funktionsinställningen mellan kontrollenheten och den påverkade motormodulen (F01655, F30655) och genomför vid behov diagnos för de aktuella störningarna. - Anslut en motormodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppdatera mjukvaran i motormodulen. - Uppdatera mjukvaran i kontrollenheten. För störvärde = 16: - Spärra det interna spänningsskyddet (p1231). För störvärde = 20: - Korrigera inställningen i p9601. För störvärde = 22: - Använd en effektmodul, som stödjer Safety Integrated funktioner. Upplysning: CU: Kontrollenhet ESR: Extended Stop and Retract (Utökat stopp och återgång) MM: Motormodul SBA: Säker bromsadapter SBC: Safe Brake Control (Säker bromsstyrning) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (Säkert fränkopplat moment) / SH: Safe standstill (Säkert stillastående) Se även: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801
----------------	--

201660	<Ortsuppgift>SI P1 (CU): Säkra funktioner stöds inte
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Motormodulen/hydraulikmodulen stödjer inte de säkra funktionerna (t. ex. motormodulens/hydraulikmodulens version passar inte). Ingen idrifttagning av Safety Integrated är möjlig. Upplysning: Denna störning leder inte till någon Safety stopp-reaktion.
Åtgärd:	- Sätta in en motormodul/hydraulikmodul, som stödjer säkra funktioner. - Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara. Upplysning: CU: Kontrollenhet SI: Safety Integrated
201662	<Ortsuppgift>Fel intern kommunikation
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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:	AV2
Kvittering:	POWER ON

Orsak: Ett fel i den modulinterna kommunikationen har uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

201663 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Kopiering av SI-parametrar avvisades

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: I p9700 har värdet 87 eller 208 sparats eller inmatats offline.
Därför försöks det vid uppstarten att kopiera SI-parametrar från övervakningskanal 1 till övervakningskanal 2. Emellertid har ingen säker funktion valts på övervakningskanal 1 (p9501 = 0, p9601 = 0). Kopieringen avvisas av säkerhetsskäl.
Som följd av detta kan en inkonsistent parametring uppstå i de båda övervakningskanalerna och förorsaka ytterligare felmeddelanden.
I synnerhet för inkonsistent frigivning av säkerhetsfunktionerna i de båda övervakningskanalerna (p9601 = 0, p9801 <> 0) ges störning F30625 ut.
Uppllysning:
Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
Se även: p9700

Åtgärd: - Sätt p9700 = 0.
- Kontrollera och vid behov korrigerar p9501 och p9601.
- Starta kopieringsfunktionen igen genom att mata in motsvarande värde i p9700.
Alternativt genomför följande steg med idrifttagningsverktyget STARTER i online-drift.
- Använd menyn "Safety Integrated" (fältet "Välj Safety-funktioner" står på "Ingen Safety Integrated").
- Klicka på "Ändra inställningar".
- Klicka på "Aktivera inställningar" (därigenom blir Safety Integrated spärrat i båda övervakningskanalerna).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopier RAM till ROM").
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

201664 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Ingen automatisk programvaruuppdatering

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Vid uppstart upptäcktes, att funktionen "Automatisk programvaru-uppdatering" (p7826 = 1) inte är aktiverad.
Detta är nödvändigt för den automatiska programvaru-uppdateringen/nedgraderingen, för att vid frigivning av Safety-funktionerna inte tillåten blandning av versionerna undviks.
Uppllysning:
Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
Se även: p7826

Åtgärd: Vid frigivna säkerhetsfunktioner (p9501 <> 0 och/eller p9601 <> 0):
1. Aktivera funktionen "Automatisk programvaru-uppdatering" (p7826 = 1).
2. Spara parametrar (p0977 = 1) och genomför POWER ON.
Vid deaktivering av säkerhetsfunktioner (p9501 = 0, p9601 = 0) kan störningen kvitteras efter att Safety-idrifttagningsmoden har lämnats.

201665 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Systemet är defekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En defekt i systemet har upptäckts före den senaste eller i aktuell uppstart. Vid behov genomförs en förnyad uppstart (Reset). Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy valfritt): - Fel i aktuell uppstart/drift. 800004 hex: - Parametrarna p9500/p9300 är under vissa omständigheter inte lika. Dessutom visas Safety-meddelandena C01711/ C30711. Ytterligare värden: - Defekt före den senaste uppstarten av systemet.
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Uppdatera programvaran till en yngre version. - Kontakta Hotline. För störvärde = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy valfritt): - Säkerställ att kontrollenheten är förbunden med effektmodulen. För störvärde = 800004 hex: - Kontrollera att p9500/p9300 är lika.

201669	<Ortsuppgift>SI Motion: Kombinationen av motor och effektdel ofördelaktig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den använda kombinationen av motor och effektdel är inte avsedd att användas för givarlösa säkra rörelseövervakningar. Förhållandet mellan effektdelens märkström (r0207[0]) och motorns märkström (p0305) är större än 5. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Motordatablockets nummer, som har förorsakat felet. Varning: Om denna varning inte beakta kan det leda till att meddelande C01711 resp. C30711 uppträder sporadiskt med värdet 1041 ... 1044.
Åtgärd:	Använd en passande effektdel med lägre effekt eller en motor med högre effekt.

201670	<Ortsuppgift>SI Motion: Parametreringen för sensormodulen är ogiltig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak:	Parametreringen för en för Safety Integrated använd sensormodul är otillåten. Upplysning: Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Ingen givare är parameterad för Safety Integrated. 2: En givare har parameterats för Safety Integrated, vilken inte förfogar över ett spår A/B (sinus/cosinus). 3: Det för Safety Integrated valda givardatablocket är ännu inte giltigt. 4: Vid kommunikationen med givaren har ett fel uppstått. 5: Antalet relevanta bitar i givarens grovposition ogiltigt. 6: Ogiltig konfiguration av DRIVE-CLiQ-givare. 7: Icke säkerhetsrelevant andel av givarens grovposition för linjär DRIVE-CLiQ-givare ogiltig. 8: Parameterad Safety-jämförelsealgorithm stöds inte. 9: Förhållande mellan gitterdelning och mätsteg för linjär DRIVE-CLiQ-givare inte binärt. 10: För en, för Safety Integrated, använd givare har inte alla servodatablocken (DDS) tilldelats samma givardatablock (EDS) (p0187 ... p0189). 11: Nollpunktsinställningen för en i Safety Integrated använd linjär DRIVE-CLiQ-givare är inte noll. 12: Den andra givare är inte parameterad. 13: Hydraulikmodul: En andra givare är inte parameterad och det används ingen DRIVE-CLiQ-givare.
Åtgärd:	För störvärde = 1, 2: - Sätt in och parametrera givare, som stöds av Safety Integrated (givare med spår A/B sinus, p0404.4= 1). För störvärde = 3: - Kontrollera om idrifttagningen av enheten eller servot är aktiv och i förekommande fall lämna den (p0009 = p00010 = 0), spara parametrarna (p0971 = 1) och genomför POWER ON. För störvärde = 4: - Kontrollera om störningar föreligger i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda sensormodulen och i förekommande fall genomför diagnos av de berörda störningarna. För störvärde = 5: - p9525 = 0 (otillåtet). Kontrollera givarparametreringen på den berörda sensormodulen. För störvärde = 6: - Kontrollera p9515.0 (för DRIVE-CLiQ-givare gäller: p9515.0 = 1). Kontrollera givarparametreringen på den berörda sensormodulen. För störvärde = 7: - p12033 är för en för Safety Integrated använd givare inte lika med 1. Sätt in och parametrera en linjär DRIVE-CLiQ-givare, för vilken p12033 = 1. För störvärde = 8: - Kontrollera p9541. Sätt in och parametrera en givare, som implementerar en algorithm som stöds av Safety Integrated. För störvärde = 9: - Kontrollera p9514 och p9522. Sätt in och parametrera en givare, för vilken förhållandet mellan p9514 och p9522 är binärt. För störvärde = 10: - Kalibrera EDS-tilldelningen för alla av Safety Integrated använda givarna (p0187 ... p0189). För störvärde = 11: - Sätt in och parametrera en linjär DRIVE-CLiQ-givare, för vilken nollpunktsinställningen är lika med 0. För störvärde = 12: - p0526 = 1 (otillåtet). En andra givare måste vara parameterad. För störvärde = 13: - Parametrera en andra givare eller sätt in en DRIVE-CLiQ-givare. Upplysning: SI: Safety Integrated

201671 <Ortsuppgift>SI Motion: Parametrering givare felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Parametreringen av de av Safety Integrated använda givarna skiljer sig från parametreringen av standardgivare. Upplysning: Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternummer för de inte korresponderande Safety parametrarna.
Åtgärd:	Jämför givarparametrering mellan Safety givare och standardgivare. Upplysning: SI: Safety Integrated

201672 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Motormodulmjukvara/hårdvara inkompatibel
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den befintliga hydraulikmodulens mjukvara stödjer inte den säkra rörelseövervakningen eller är inkompatibel med mjukvaran på kontrollenheten eller så är kommunikationen mellan kontrollenhet och hydraulikmodul störd.
Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1:

Den befintliga hydraulikmodulens mjukvara stödjer inte den säkra rörelseövervakningen.

2, 3, 6, 8:

Kommunikationen mellan kontrollenhet och hydraulikmodul är störd.

4, 5, 7:

Den befintliga hydraulikmodulens mjukvara är inkompatibel med mjukvaran på kontrollenheten.

Åtgärd: - Kontroller om störningar förligger i Safety-funktionsjämförelsen mellan kontrollenhet och den berörda hydraulikmodulen (F01655, F30655) och vid behov genomför diagnos för de inträffade störningarna.

För störvärde = 1:

- Sätt in en hydraulikmodul, som stödjer säker rörelseövervakning.

För störvärde = 2, 3, 6, 8:

- Kontroller om störningar förligger i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda hydraulikmodulen och vid behov genomför diagnos för de identifierade störningarna.

För störvärde = 4, 5, 7:

- Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

HM: Hydraulikmodul

201672 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Motormodulmjukvara/hårdvara inkompatibel
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Den befintliga motormodulens mjukvara stödjer inte säker rörelseövervakning eller är inkompatibel med mjukvaran på kontrollenheten eller så är kommunikationen mellan kontrollenheten och motormodulen störd. Upplysning: Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Den befintliga motormodulens mjukvara stödjer inte säker rörelseövervakning. 2, 3, 6, 8: Kommunikationen mellan kontrollenhet och motormodul är störd. 4, 5, 7: Den befintliga motormodulens mjukvara är inkompatibel med mjukvaran på kontrollenheten. 9, 10, 11, 12: Den aktuella motormoduls mjukvara stödjer inte de säkra givarlösa rörelseövervakningarna. 13: Minst en motormodul i parallellkopplingen stödjer inte den säkra rörelseövervakningen.
Åtgärd:	- Kontrollera om störningar förligger i Safety-funktionens inställningar mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen (F01655, F30655) och vid behov genomför en diagnos för den aktuella störningen. För störvärde = 1: - Använd en motormodul som stödjer säker rörelseövervakning. För störvärde = 2, 3, 6, 8: - Kontrollera om störningar förligger i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och vid behov genomför en diagnos för den aktuella störningen. För störvärde = 4, 5, 7, 9, 13: - Uppdatera mjukvaran i motormodulen. Upplysning: SI: Safety Integrated

201673	<Ortsuppgift>SI Motion: Sensormodul mjuk-/hårdvaran är inkompatibel
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den befintliga sensormodulmjuk resp. hårdvaran stödjer inte den säkra rörelseövervakningen med den överordnade styrningen. Upplysning: Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd:	- Uppgradera mjukvaran för sensormodulen. - Sätt in en sensormodul, som stödjer den säkra rörelseövervakningen. Upplysning: SI: Safety Integrated

201674	<Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Safety-funktion stöds inte av PROFIsafe-telegrammet
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	POWER ON

Orsak:	Den i p9501 och p9601 frigivna övervakningsfunktionen stöds inte av det aktuella inställda PROFIsafe-telegrammet (p9611). Upplysning: Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, bitvis tolkning): Bit 24 = 1: Överföring av SLS (SG)-gränsvärde via PROFIsafe stöds inte (p9501.24). Bit 25 = 1: Överföring av säker position via PROFIsafe stöds inte (p9501.25). Bit 26 = 1: Växlestegsomkoppling via PROFIsafe stöds inte (p9501.26).
Åtgärd:	- Välj bort berörd övervakningsfunktion (p9501, p9601). - Ställ in passande PROFIsafe-telegram (p9611). Upplysning: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker låg hastighet) SP: Safe Position (säker position)

201679	<Ortsuppgift>SI CU: Safety-parametrering och topologi ändrad, varmstart/POWER ON krävs
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1, AV3)
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Safety-parametrar har ändrats, vilka blir verksamma först efter en varmstart eller POWER ON (se varning A01693). Avslutningsvis genomfördes en partiell uppstart med ändrad konfiguration.
Åtgärd:	- Genomför varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

201680	<Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Checksummafel säkra övervakningar
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den från servot beräknade och i r9728 införda ärchecksumman över de säkerhetsrelevanta parametrarna stämmer inte överens med den i det senaste maskingodkännandet lagrade börchecksumman i p9729 Antingen har säkerhetsrelevanta parametrar ändrats eller också finns det ett fel. Upplysning: Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Checksummafel för SI-parametrar för rörelseövervakning. 1: Checksummafel för SI-parametrar för ärvärde. 2: Checksummafel för SI-parametrar för komponenttillordning.
Åtgärd:	- Kontrollera och korrigera vid behov de säkerhetsrelevanta parametrarna. - Utför funktionen "Kopiera RAM till ROM". - Genomför POWER ON om Safety-parametrar har ändrats vilka kräver POWER ON. - Genomför en acceptanstest.

201681	<Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Parametervärde felaktigt
Meddelandevärde:	Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2
Servoobjekt:	HLA_828
Reaktion:	AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Parametern kan inte parametreras med detta värde.

Upplysning:

Detta meddelade leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

yyyyxxx dec.: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Parameter

yyyy = 0:

Ingen ytterligare information finns.

xxxx = 9500 och yyyy = 1:

Parametern p9500 är inte lika med p9300 eller ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).

xxxx = 9501:

Frigivning av funktionen "n < nx hysteres och filtrering" (p9501.16) är inte tillåten i kombination med funktionen "Utökade funktioner utan val" (p9601.5).

xxxx = 9501 och yyyy = 8:

Referensering via SCC (p9501.27 = 1) är frigiven utan frigivning av en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).

xxxx = 9501 och yyyy = 10:

Referensering via SCC (p9501.27 = 1) och epos (r108.4=1) är samtidigt frigivna.

xxxx = 9511 och yyyy = 1:

Parametern p9511 är skiljd från p9311.

xxxx = 9511 och yyyy = 2:

På en dubbelmotormodul är mellan servoobjekten inga olika värden tillåtna i p9511 och p0115[0].

xxxx = 9522:

Växelsteget är inställt för högt.

xxxx = 9534 eller 9535:

Gränsvärdet för SLP är beloppsmässigt inställt för högt.

xxxx = 9544:

För linjärxlar är maximalvärdet begränsat till 1 mm.

xxxx = 9547:

Parametern p9547 är inställd för lågt.

xxxx = 9573:

"Referensering via säkert styrd kanal" har begärts (p9573=263), utan att funktionen "Referensering via SCC" (p9501.27=0) är frigiven.

xxxx = 9601 och yyyy = 1:

Om servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9601.5 = 1) är frigivna, så är PROFIsafe (p9601.3 = 1) eller Onboard F-DI (p9601.4 = 1) inte möjliga.

xxxx = 9601 och yyyy = 2:

Utökade funktioner utan val (p9601.5 = 1) är frigivna utan att servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2) är frigivna.

xxxx = 9601 och yyyy = 5:

Överföringen av SLS-gränsvärde via PROFIsafe (p9501.24) är frigivet utan att PROFIsafe är frigiven.

xxxx = 9601 och yyyy = 6:

Överföringen av den säkra positionen via PROFIsafe (p9501.25) är frigiven utan att PROFIsafe är frigiven.

xxxx = 9601 och yyyy = 7:

Växelstegens säkra omkoppling (p9501.26) är frigiven utan frigivning av PROFIsafe.

Åtgärd:	Korrigerar parametern (i förekommande fall även i den andra övervakningskanalen, p9801): För xxxx = 9500 och yyyy = 1: - Ställ in p9500 "SI Motion övervakningstakt" som en heltals multipel av p0115[0] "Strömregulatorns scannertakt". - Kalibrera parametrarna 9300 och 9500, spara parametrarna (p0971 = 1) och genomför POWER ON. För xxxx = 9501: - Korrigerar parameter p9501.16 och p9301.16 eller välj bort utökade funktioner utan val (p9601.5). För xxxx = 9501 och yyyy = 8: Spärra referenserering via SCC (p9501.27) eller frigge en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2). För xxxx = 9501 och yyyy = 10: Spärra referenserering via SCC (p9501.27) eller epos (r0108.4). För xxxx = 9511: Kalibrera parametrarna p9311 och p9511, spara parametrarna (p0971 = 1) och genomför POWER ON. För xxxx = 9517: Kontrollera även parametern p9516.0. För xxxx = 9522: Korrigerar motsvarande parameter. För xxxx = 9534 eller 9535: Reducera det beloppsmässiga gränsvärdet för SLP. För xxxx = 9544: Korrigerar parametern (för linjärxlar är maximalvärdet begränsat till 1 mm). För xxxx = 9547: För frigiven hysteres/filtrering (p9501.16 = 1) gäller: - Ställ in parameter p9546/p9346 och p9547/p9347 enligt följande regel: $p9546 \geq 2 \times p9547$; $p9346 \geq 2 \times p9347$. - I fallet med frigiven ärvärdesynkronisation (p9501.3 = 1) måste dessutom denna regel innehållas: $p9549 \leq p9547$; $p9349 \leq p9347$. För xxxx = 9601: yyyy = 1: Frigge endast servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9601.5 = 1) eller frigge endast PROFIsafe (p9601.3 = 1). yyyy = 2: Frigge endast servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1). yyyy = 5: För att överföra SLS-gränsvärdena via PROFIsafe (p9501.24 = 1) frigge även PROFIsafe (p9601.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1). yyyy = 6: För den säkra positionen via PROFIsafe (p9501.25 = 1) frigge även PROFIsafe (p9601.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1). yyyy = 7: För växelstegens säkra omkoppling (p9501.26 = 1) frigge även PROFIsafe (p9601.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1).
----------------	--

201681 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Parametervärde felaktigt

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Parametern kan inte parametreras med detta värde.

Upplysning:
 Detta meddelade leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 yyyxxxx dec.: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Parameter
 yyyy = 0:
 Ingen ytterligare information finns.
 xxxx = 9500 och yyyy = 1:
 Parametern p9500 är inte lika med p9300 eller ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid (p0115[0]).
 xxxx = 9501:
 Frigivning av funktionen "n < nx hysteres och filtrering" (p9501.16) är inte tillåten i kombination med funktionen "Utökade funktioner utan val" (p9601.5).
 xxxx = 9501 och yyyy = 8:
 Referensering via SCC (p9501.27 = 1) är frigiven utan frigivning av en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).
 xxxx = 9501 och yyyy = 10:
 Referensering via SCC (p9501.27 = 1) och epos (r108.4=1) är samtidigt frigivna.
 xxxx = 9505:
 Vid aktiverad SLP (p9501.1 = 1) är modulofunktionen otillåtet inkopplad (p9505 inte lika med 0).
 xxxx = 9506 och yyyy = 1:
 Parametern p9506 är skiljd från p9306.
 xxxx = 9511 och yyyy = 1:
 Parametern p9511 är skiljd från p9311.
 xxxx = 9511 och yyyy = 2:
 På en dubbelmotormodul är mellan servoobjekten inga olika värden tillåtna i p9511 och p0115[0].
 xxxx = 9522:
 Växelseget är inställt för högt.
 xxxx = 9534 eller 9535:
 Gränsvärdet för SLP är beloppsmässigt inställt för högt.
 xxxx = 9544:
 För linjäraaxlar är maximalvärdet begränsat till 1 mm.
 xxxx = 9547:
 Parametern p9547 är inställd för lågt.
 xxxx = 9573:
 "Referensering via säkert styrd kanal" har begärts (p9573=263), utan att funktionen "Referensering via SCC" (p9501.27=0) är frigiven.
 xxxx = 9585:
 För Safety utan givare och synkronmotorer måste p9585 = 4 vara inställt.
 xxxx = 9601 och yyyy = 1:
 Om servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9601.5 = 1) är frigivna, så är PROFIsafe (p9601.3 = 1) eller Onboard F-DI (p9601.4 = 1) inte möjliga.
 xxxx = 9601 och yyyy = 2:
 Utökade funktioner utan val (p9601.5 = 1) är frigivna utan att servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2) är frigivna.
 xxxx = 9601 och yyyy = 3:
 Onboard F-DI är frigivna utan att servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2) är frigivna.
 xxxx = 9601 och yyyy = 4:
 Onboard F-DI är frigivna. Då är det inte tillåtet att samtidigt sätt PROFIsafe och F-DI via PROFIsafe (p9501.30).
 xxxx = 9601 och yyyy = 5:
 Överföringen av SLS-gränsvärde via PROFIsafe (p9501.24) är frigivet utan att PROFIsafe är frigiven.
 xxxx = 9601 och yyyy = 6:
 Överföringen av den säkra positionen via PROFIsafe (p9501.25) är frigiven utan att PROFIsafe är frigiven.
 xxxx = 9601 och yyyy = 7:
 Växelsegens säkra omkoppling (p9501.26) är frigiven utan frigivning av PROFIsafe.

Åtgärd:

Korrigerera parametern (i förekommande fall även i den andra övervakningskanalen, p9801):

För xxxx = 9500 och yyyy = 1:

- Ställ in p9500 "SI Motion övervakningstakt" som en heltals multipel av p0115[0] "Strömregulatorns scannertakt".
- Kalibrera parametrarna 9300 och 9500, spara parametrarna (p0971 = 1) och genomför POWER ON.

För xxxx = 9501:

- Korrigerera parameter p9501.16 och p9301.16 eller välj bort utökade funktioner utan val (p9601.5).

För xxxx = 9501 och yyyy = 8:

Spärra referenserering via SCC (p9501.27) eller frigge en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).

För xxxx = 9501 och yyyy = 10:

Spärra referenserering via SCC (p9501.27) eller epos (r108.4).

För xxxx = 9505.

Korrigerera parameter p9501.1 eller p9505.

För xxxx = 9507:

- Ställ in synkronmotor eller asynkronmotor enligt p0300.

För xxxx = 9506:

Kalibrera parameter p9306 och p9506, spara parametrarna (p0971 = 1) och genomför POWER ON.

För xxxx = 9511:

Kalibrera parametrarna p9311 och p9511, spara parametrarna (p0971 = 1) och genomför POWER ON.

För xxxx = 9517:

Kontrollera även parametern p9516.0.

För xxxx = 9522:

Korrigerera motsvarande parameter.

För xxxx = 9534 eller 9535:

Reducera det beloppsmässiga gränsvärdet för SLP.

För xxxx = 9544:

Korrigerera parametern (för linjäraxlar är maximalvärdet begränsat till 1 mm).

För xxxx = 9547:

För frigiven hysteres/filtrering (p9501.16 = 1) gäller:

- Ställ in parameter p9546/p9346 och p9547/p9347 enligt följande regel: $p9546 \geq 2 \times p9547$; $p9346 \geq 2 \times p9347$.
- I fallet med frigiven ärvärdesynkronisation (p9501.3 = 1) måste dessutom denna regel innehållas: $p9549 \leq p9547$; $p9349 \leq p9347$.

För xxxx = 9585:

Korrigerera parametern (i förekommande fall även i den andra övervakningskanalen, p9385).

För xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Frigge endast servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9601.5 = 1) eller frigge endast PROFIsafe (p9601.3 = 1) eller endast Onboard F-DI (p9601.4 = 1).

yyyy = 2, 3:

Frigge endast servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1).

yyyy = 4:

Om Onboard F-DI är frigivet, är det inte tillåtet att samtidigt sätta PROFIsafe och F-DI via PROFIsafe (p9501.30). Välj bort PROFIsafe-funktionen eller Onboard F-DI.

yyyy = 5:

För att överföra SLS-gränsvärdena via PROFIsafe (p9501.24 = 1) frigge även PROFIsafe (p9601.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1).

yyyy = 6:

För den säkra positionen via PROFIsafe (p9501.25 = 1) frigge även PROFIsafe (p9601.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1).

yyyy = 7:

För växelstegens säkra omkoppling (p9501.26 = 1) frigge även PROFIsafe (p9601.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9601.2 = 1).

201682 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Övervakningsfunktion stöds inte**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Den i p9501, p9601 eller p9801 frigivna övervakningsfunktionen stöds inte i denna programvaruversion.

Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

2: Övervakningsfunktion SCA stöds inte (p9501.7 och p9501.8 ... 15 och p9503).

3: Övervakningsfunktion SLS-övermanning stöds inte (p9501.5).

6: Frigivning av ärvärdessynkronisation stöds inte (p9501.3).

9: Övervakningsfunktion stöds inte av programvaran eller frigivningsbit inte använd.

13: SINUMERIK Safety Integrated med SPL på hydraulikmodulen stöds inte.

20: Servointegrerade rörelseövervakningsfunktioner stöds endast tillsammans med PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 och p9801.1 ... 2).

21: Frigivning av en säker rörelseövervakningsfunktion (i p9501) stöds inte för frigivna grundfunktioner via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).

45: Inaktivering av SOS/SLS under externt STOP A stöds inte (p9501.23).

46: Styrning av grundfunktionerna via TM54F och samtidig frigivning av utökade funktioner eller ncSI stöds inte av denna SW-version.

50: Förkortning av omkopplingstiden för SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) stöds inte.

Åtgärd: - Välj bort berörd övervakningsfunktion (p9501, p9601, p9801).

Upplysning:

ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång)

SCA: Safe Cam (säkra nackar) / SN: Safe software cams (säkra mjukvarunackar)

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker låg hastighet)

SPL: Säker programmerbar logik

SOS: Safe Operating Stop (säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (säkert driftstopp)

Se även: p9501, p9503, r9771

201682 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Övervakningsfunktion stöds inte**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

- Orsak:** Den i p9501, p9601, p9801, p9307 eller p9507 frigivna övervakningsfunktionen stöds inte i denna programvaruversion.
- Upplysning:
Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.
- Störvärde (r0949, decimal tolkning):
- 1: Övervakningsfunktion SLP stöds inte (p9501.1).
 - 2: Övervakningsfunktion SCA stöds inte (p9501.7 och p9501.8 ... 15 och p9503).
 - 3: Övervakningsfunktion SLS-övermanning stöds inte (p9501.5).
 - 4: Övervakningsfunktion extern ESR-aktivering stöds inte (p9501.4).
 - 5: Övervakningsfunktion F-DI i PROFIsafe stöds inte (p9501.30).
 - 6: Frigivning av ärvärdessynkronisation stöds inte (p9501.3).
 - 9: Övervakningsfunktion stöds inte av programvaran eller frigivningsbit inte använd.
 - 10: Övervakningsfunktioner stöds endast för servoobjekt SERVO.
 - 11: Givarlösa övervakningsfunktioner (p9506.1) stöds endast för servointgrerade rörelseövervakningar (p9601.2).
 - 12: Övervakningsfunktioner för ncSI stöds inte av CU305.
 - 20: Servointegrerade rörelseövervakningsfunktioner stöds endast tillsammans med PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 och p9801.1 ... 2).
 - 21: Frigivning av en säker rörelseövervakningsfunktion (i p9501) stöds inte för frigivna grundfunktioner via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).
 - 22: Givarlösa övervakningsfunktioner stöds inte för byggform "Chassis".
 - 23: Övervakningsfunktioner som kräver givare stöds inte av CU240.
 - 24: Övervakningsfunktion SDI stöds inte (p9501.17).
 - 25: Servointegrerade rörelseövervakningsfunktioner stöds inte (p9501, p9601.2).
 - 26: Hysteres och filtrering för övervakningsfunktion SSM givarlöst stöds inte (p9501.16).
 - 27: Onboard F-DI och F-DO stöds inte av denna hårdvara.
 - 28: Givarlösa övervakningsfunktioner stöds inte vid synkronmotorer (p9507.2).
 - 29: SINAMICS S120M: Safety utökade funktioner givarlöst stöds inte.
 - 31: Överföring av SLS (SG)-gränsvärden via PROFIsafe (p9301/p9501.24) stöds inte av denna hårdvara.
 - 33: Säkra funktioner utan val stöds inte (p9601.5, p9801.5).
 - 34: Säker position via PROFIsafe stöds inte av denna modul.
 - 36: Funktionen "SS1E" stöds inte.
 - 37: Säker ärvärdesavkänning med HTL/TTL-givare (SMC30) stöds inte.
 - 38: Samtidig frigivning av säkerhetsfunktioner (p9601) och nödfallsdrift (ESM, Essential Service Mode, p3880) är inte tillåtet.
 - 39: Säker växelstegsomkoppling stöds inte av denna modul eller inte av CU/MMs SW-version (p9501.26).
 - 40: SIMOTION D410-2: Servointegrerade rörelseövervakningsfunktioner eller PROFIsafe-styrning stöds inte.
 - 41: SIMOTION D410-2: Säkra funktioner för byggform "Chassis" stöds inte.
 - 42: Rörelseövervakningsfunktionerna SLP och SP stöds inte av D4x5-2 och CX32-2 (p9501.1/25).
 - 43: Rörelseövervakningsfunktionerna SLP och SP så väl som PROFIsafe-telegram 31/901/902 stöds inte av D410-2 (p9501.1/24/25/30, p9611).
 - 44: Referensering via säkert styrd kanal stöds inte av denna modul/denna SW-version (p9501.27).
 - 45: Inaktivering av SOS/SLS under externt STOP A stöds inte (p9501.23).
 - 46: Styrning av grundfunktionerna via TM54F och samtidig frigivning av utökade funktioner eller ncSI eller PROFIsafe stöds inte av denna SW-version.
 - 50: Förkortning av omkopplingstiden för SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) stöds inte.
 - 9586: Inställt värde för p9586/p9386 är större än det maximalvärde som stöds.
 - 9588: Inställt värde för p9588/p9388 är större än det maximalvärde som stöds.
 - 9589: Inställt värde för p9589/p9389 är större än det maximalvärde som stöds.

Åtgärd:

- Välj bort berörd övervakningsfunktion (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Minska inställt värde (p9586, p9588, p9589).

Upplysning:

ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång)

SCA: Safe Cam (säkra nockar) / SN: Safe software cams (säkra mjukvarunockar)

SDI: Safe Direction (säker rörelseriktning)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägen)

SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker låg hastighet)

SP: Safe Position (säker position)

SPL: Säker programmerbar logik

SS1E: Safe Stop 1 external (säkert stopp 1 med externt stopp).

SOS: Safe Operating Stop (säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (säkert driftstopp)

Se även: p9501, p9503, r9771

201683 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): SOS/SLS frigivning saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: I p9501 har de säkra grundfunktionerna 'SOS/SLS' inte frigivits, även om andra säkra övervakningar har frigivits.

Upplysning:

Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion.

Åtgärd: Frige funktionen "SOS/SLS" (p9501.0) och genomför POWER ON.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely_Limited Speed (Säker låg hastighet) / SG: Safely reduced speed (Säker reducerad hastighet)

SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp)

Se även: p9501

201684 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Säker begränsad position gränsvärden omkastade

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: För funktionen "Säker begränsad position" (SLP) står i p9534 ett mindre värde än i p9535.

Upplysning:

Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1: Gränsvärde SLP1 omkastade.

2: Gränsvärde SLP2 omkastade.

Se även: p9534, p9535

Åtgärd: - Ställ undre och övre gränsvärdet rätt (p9535, p9534).

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägesbrytare)

201685 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Gränsvärdet för säker begränsad hastighet är för stort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Gränsvärdet för funktionen "Säker begränsad hastighet" (SLS) är större än den hastighet som motsvarar en givarfrekvens på 500 kHz. Upplysning: Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Maximalt tillåten hastighet.
Åtgärd:	Ställ gränsvärdet för SLS rätt och genomför POWER ON. Upplysning: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (Säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (Säker reducerad hastighet) Se även: p9531

201686 <Ortsuppgift>SI Motion: Otillåten parametrering kamposition

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Minst en frigiven "Säkra nockar" (SCA) är i p9536 eller p9537 parameterad för nära toleransområdet för modulpositionen. För att tilldela nockar till ett nockspår, måste följande villkor innehållas: - Nockens nocklängden $x = p9536[x] - p9537[x]$ måste vara större än eller lika med nocktoleransen + positionstoleransen ($= p9540 + p9542$). Därvid gäller även, att vid nockar på ett nockspår minus-positionsvärdet måste vara mindre än plus-positionsvärdet. - Avståndet mellan 2 nockar x och y ($\text{Minus-positionsvärdet}[y] - \text{plus-positionsvärdet}[x] = p9537[y] - p9536[x]$) på ett nockspår måste vara större än eller lika med nocktoleransen + positionstoleransen ($= p9540 + p9542$). Upplysning: Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Nummer på "Säkra mjukvarunockar" med otillåten position. Se även: p9501
Åtgärd:	Korrigerar kamposition och genomför POWER ON. Upplysning: SCA: Safe Cam (Säkra nockar) / SN: Safe software cams (Säkra mjukvaru-nockar) SI: Safety Integrated Se även: p9536, p9537

201687 <Ortsuppgift>SI Motion: Parametrering av modulvärde SCA (SN) otillåtet

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Det parameterade modulvärdet för funktionen "Säkra mjukvaru-nockar" (SCA) har inte mångfaldiga 360 000 mGrad. Upplysning: Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion.
Åtgärd:	Ställ modulvärdet för SCA rätt och genomför POWER ON. Upplysning: SCA: Safe Cam (Säkra nockar) / SN: Safe software cams (Säkra mjukvaru-nockar) SI: Safety Integrated Se även: p9505

201688 <Ortsuppgift>SI Motion CU: Ärvärdessynkronisering ej tillåten**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak:

- Frigivningen av ärvärdessynkronisation för ett 1-givarsystem är inte tillåten.
- Samtidig frigivning av ärvärdessynkronisation och övervakningsfunktion med absolutreferens (SCA/SLP) är inte tillåten.
- Samtidig frigivning av ärvärdessynkronisation och säker position via PROFIsafe är inte tillåten.

Uppllysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Åtgärd:

- Välj antingen bort funktionen "Ärvärdessynkronisation" eller parametrera 2-givarsystem.
- Välj antingen bort funktionen "Ärvärdessynkronisation" eller övervakningsfunktionerna med absolutreferens (SCA/SLP) och genomför POWER ON.
- Välj antingen bort funktionen "Ärvärdessynkronisation" eller frige inte "Säker position via PROFIsafe".

Uppllysning:

SCA: Safe Cam (säkra nockar) / SN: Safe software cams (säkra mjukvarunockar)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) /SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägen)

SP: Safe Position (säker position)

Se även: p9501, p9526

201689 <Ortsuppgift>SI Motion: Axeln har konfigureras om**Meddelandevärde:** Parameter: %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** POWER ON

Orsak:

Axelkonfigurationen har ändrats (t.ex. omkoppling mellan linjär axel och rundaxel).
Parameter p0108.13 sätts internt till korrekt värde.

Uppllysning:

Denna störning leder inte till någon säker stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Parameternumret på parametern som initierade ändringen.

Se även: p9502

Åtgärd:

Efter omkoppling genomförs följande:

- Avsluta Safety-idriftsättningsmoden (p0010).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").
- Genomför en POWER ON.

Efter uppstart av styrningen visar Safety-meddelandena F01680 resp. F30680 på att checksummorna i r9398[0] och r9728[0] i servot har ändrats. Därför måste följande genomföras:

- Aktivera Safety-idriftsättningsmoden igen.
- Avsluta helt Safety-idriftsättningen i servot.
- Avsluta Safety-idriftsättningsmoden (p0010).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").
- Genomför POWER ON.

Uppllysning:

Med idriftsättningsmjukvaran visas sorterna konsistent först efter en projekt-uppladdning.

201690 <Ortsuppgift>SI Motion: Datasäkringsproblem vid NVRAM**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt

Reaktion:	Infeed: INGEN (AV1, AV2) Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3) Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3)
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	För lagringen av parameter r9781 och r9782 (säkerhetsloggbok) finns inte tillräcklig med minnesplats på NVRAM i servot till förfogande. Upplysning: Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Det finns inget fysiskt NVRAM i servot. 1: Det finns inte längre något ledigt minnesutrymme i NVRAM.
Åtgärd:	För störvärde = 0: - Använd kontrollenhet med NVRAM. För störvärde = 1: - Välj bort funktioner, som inte behövs och tar upp minneutrymme i NVRAM. - Kontakta Hotline. Upplysning: NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (Icke flyktigt minne för läsning och skrivning)

201691 <Ortsuppgift>SI Motion: Ti och To passar inte till DP-takten

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	De projekterade tiderna för PROFIBUS-kommunikationen är otillåtna och DP-takten används som ärvärdesavkänningstakt för de säkra rörelseövervakningsfunktionerna. Taktsynkron PROFIBUS: Summan av Ti och To är för stor för den inställda DP-takten. DP-takten bör vara minst 1 strömregulatortakt större än summan av Ti och To. Ingen taktsynkron PROFIBUS: DP-takten måste vara minst 4 x strömregulatortakten. Varning: Att inte beakta denna varning kan leda till att meddelande C01711 resp. C30711 uppträder sporadiskt med värde 1020 ... 1021.
Åtgärd:	Projektera Ti och To så små som möjligt för den använda DP-takten eller öka DP-cykeltiden. Alternativ vid frigiven servointegrerad SI-övervakning (p9601/p9801 > 0): Använd ärvärdesavkänningstakten p9511/p9311 och ställ därmed in den oberoende av DP-takten. Ärvärdesavkänningstakten måste minst vara 4 gånger strömregulatortakten. Ett taktförhållande på minst 8:1 rekommenderas. Se även: p9511

201692 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Parametervärde inte tillåtet givarlöst

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Parametern kan inte parameteras med detta värde när funktionen givarlös rörelseövervakning är vald i p9506. Upplysning: Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternumret med det felaktiga värdet. Se även: p9501

Åtgärd:

- Korrigera den i störvärdet angivna parametern.
- Vid behov välj bort den givarlösa övervakningsfunktionen för rörelse (p9506).

Se även: p9501

201693 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Safety-parametrering ändrad, varmstart/POWER ON krävs

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Safety-parametrar har ändrats, vilka blir verksamma först efter en varmstart eller en POWER ON.

Varning:

Alla ändrade parametrar för de säkra rörelseövervakningsfunktionerna blir verksamma först efter en varmstart eller en POWER ON.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Safety-parametrarnas parameternummer, på grund av vilkens ändring en varmstart eller en POWER ON är nödvändig.

Åtgärd:

- Genomför varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Upplysning:

Före utförande av acceptanstest måste en POWER ON genomföras för alla komponenter.

201694 <Ortsuppgift>SI Motion CU: Programvaruversion motormodul/hydraulikmodul äldre än kontrollenhetens

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Motormodulens/hydraulikmodulens programvaru-version är äldre än kontrollenhetens version.

Det är möjligt att Safety-funktioner inte är tillgängliga (r9771/r9871).

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Detta meddelande kan även uppträda när efter en automatisk programvaru-uppgradering ännu ingen POWER ON genomförts (varning A01007).

Åtgärd: Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens programvara till en senare version.
Se även: r9390, r9590

201695 <Ortsuppgift>SI Motion: Sensormodul har bytts.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En sensormodul, som används för de säkra rörelseövervakningarna, har bytts. En kvittering av hårdvarubyttet är nödvändigt. Avslutningsvis måste en acceptanstest göras.

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Åtgärd: Genomför följande steg med hjälp av idrifttagningsmjukvaran STARTER:

- Tryck på knappen "Kvittera hårdvarubyte" i Safety-menyn.
- Utför funktionen "Kopiera RAM till ROM".
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Alternativt genomför följande steg i idrifttagningsmjukvarans expertlista:

- Starta kopierfunktionen för nod-identifieraren på servot (p9700 = 1D hex).
- Bekräfta hårdvaru-CRC på servot (p9701 = EC hex).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Genomför avslutningsvis en acceptanstest (se Funktionshandbok Safety Integrated).

För SINUMERIK gäller:

Bytet av komponenter med Safety-funktioner stöds av HMIn (betjäningsområde "Diagnos" --> Softkey "Alarmlista" --> Softkey "SI bekräfta HW" o.s.v.).

Det exakta förloppet finns i följande dokument:

SINUMERIK Funktionshandbok Safety Integrated

Se även: p9700, p9701

201696 <Ortsuppgift>SI Motion: Testval av rörelseövervakningen vid uppstart

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Testen av rörelseövervakningsfunktionerna var otillåtet aktiv redan vid uppstart.

Detta är orsaken till att testen endast genomförs igen efter val av teststopp parametrerat i p9705.

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon säker stoppreaktion.

Se även: p9705

Åtgärd: Välj bort tvångsstyrningen av rörelseövervakningen och välj det på nytt.

Signalkällan för utlösning finns parameterad i binektoringång: p9705.

Varning:

För start av teststoppet får TM54Fs ingångar inte användas.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

Se även: p9705

201697 <Ortsuppgift>SI Motion: Test av rörelseövervakningen fordras

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den i p9559 inställda tiden för tvångsdynamisering av Safety-rörelseövervakningsfunktioner har överskridits. En ny test krävs.

Efter nästa val av den i p9705 parameterade tvångsdynamiseringen nollställs meddelandet och övervakningstiden återställs.

Upplysning:

- Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
- Under en uppstart kontrollerades inte fränslagskretsen automatiskt, därför kommer denna varning alltid efter uppstart.
- Testen måste genomföras inom det fastlagda maximala tidsintervallet (p9559, maximalt 9000 timmar), för att uppfylla kraven i standarden för en tidmässig felupptäckt och villkoren för beräkningen av felutfallet hos säkerhetsfunktionerna (PFH-värdet). Drift över detta maximala tidutrymme är tillåtet, om det kan säkerställas, att tvångsdynamiseringen genomförs innan personer ger sig in i det farliga området där dom är beroende av att säkerhetsfunktionerna fungerar.

Se även: p9559, p9705

Åtgärd: Genomför tvångsdynamisering av de säkra rörelseövervakningarna.
Signalkällan för utlösning finns parameterad i binektoringång p9705.
Varning:
För start av teststoppet får TM54Fs ingångar inte användas.
Uppllysning:
SI: Safety Integrated
Se även: p9705

201698 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Idrifttagningsmode aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Idrifttagningen av funktionen "Safety Integrated" har valts.
Detta meddelande tas tillbaka efter avslutad Safety-idrifttagning.
Uppllysning:
- Detta svar leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
- Under Safety-idrifttagningsmoden är funktionen "STO" vald internt.
Se även: p0010

Åtgärd: Ingen nödvändig.
Uppllysning:
CU: Kontrollenhet-
SI: Safety Integrated

201699 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Test av frånslagssträcken krävs

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den i p9659 inställda tiden för tvångsdynamisering av Safety-frånslagssträck har överskridits. En ny test av Safety-frånslagssträcken krävs.
Efter nästa frånval av funktionen "STO" nollställs meddelandet och övervakningstiden återställas.

Uppllysning:
- Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
- Testen måste genomföras inom det fastlagda maximala tidsintervallet (p9659, maximalt 9000 timmar), för att uppfylla kraven i standarden för en tidmässig felupptäckt och villkoren för beräkningen av felutfallet hos säkerhetsfunktionerna (PFH-värdet).
En drift över detta maximala tidutrymme är tillåtet, om det kan säkerställas, att tvångsdynamiseringen genomförs innan personer ger sig in i det farliga området där dom är beroende av att säkerhetsfunktionerna fungerar.
Se även: p9659

Åtgärd: Välj STO och välj bort det igen.
Uppllysning:
CU: Kontrollenhet.
SI: Safety Integrated
STO: Säker kraft från (säkert frånslag av momentet) / SH: Säkert stillestånd (säkert stopp)

201700 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): STOP A utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Servot stoppas via STOP A (STO via kontrollenhetens Safety-frånslagssträcka). Möjliga orsaker: - Stoppbegäran från den andra övervakningskanalen. - STO inte aktiv efter den parameterade tiden (p9557) efter val av teststopp. - Följdreaktion på meddelande C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR gräns överskriden". - Följdreaktion på meddelande C01714 "SI Motion CU: Säker begränsad hastighet överskriden". - Följdreaktion på meddelande C01701 "SI Motion CU: STOP B utlöst". - Följdreaktion på meddelande C01715 "SI Motion CU: Säker begränsad position överskriden". - Följdreaktion på meddelande C01716 "SI Motion CU: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".
Åtgärd:	- Åtgärda störorsaken på den andra övervakningskanalen. - Genomför diagnos för meddelande C01706. - Genomför diagnos för meddelande C01714. - Genomför diagnos för meddelande C01701. - Genomför diagnos för meddelande C01715. - Genomför diagnos för meddelande C01716. - Kontrollera värdet i p9557 (om det finns), öka eventuellt värdet och genomför POWER ON. - Kontrollera kontrollenhetens frånslagssträcka (kontrollera DRIVE-CLiQ-kommunikationen om den finns). - Byt motormodul resp. effektmodul resp. hydraulikmodul. - Byt kontrollenhet. Detta meddelande kan kvitteras utan POWER ON enligt följande: - Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe. - Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtaflan endast i acceptanctestmode. Upplysning: SAM: Safe Acceleration Monitor (säker accelerationsövervakning) SBR: Safe Brake Ramp (säker bromsrampövervakning) SI: Safety Integrated

201701 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): STOP B utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Servo stoppades via STOP B (inbromsning längs FRÄN3-retardationsramp).

Som resultat av denna störning ges efter att den i p9556 parameterade tiden löpt ut eller att den i p9560 parameterade varvtalströskeln underskridits meddelandet C01700 "STOP A utlöst" ut.

Möjliga orsaker:

- Stoppbegäran från den andra övervakningskanalen.
- Följdreaktion på meddelande C01714 "SI Motion CU: Säker begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01711 "SI Motion CU: Defekt i en övervakningskanal".
- Följdreaktion på meddelande C01707 "SI Motion CU: Tolerans för säkert driftstopp överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01715 "SI Motion CU: Säker begränsad position överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01716 "SI Motion CU: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".

Åtgärd:

- Åtgärda störorsaken på den andra övervakningskanalen.
- Genomför diagnos för meddelande C01714.
- Genomför diagnos för meddelande C01711.
- Genomför diagnos för meddelande C01707.
- Genomför diagnos för meddelande C01715.
- Genomför diagnos för meddelande C01716.

Detta meddelande kan kvitteras utan POWER ON enligt följande:

- Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan endast i acceptanstestmode.

Upplysning:
SI: Safety Integrated

201706 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR gräns överskriden

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Rörelseövervakningsfunktioner med givare (p9506 = 0):

- Efter initiering av STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) har hastigheten överskridit den inställda toleransen.

Servot stoppas genom meddelandet C01700 "SI Motion: STOP A utlöst".

Åtgärd: Kontrollera bromsförloppet och vid behov anpassa parametreringen av funktionen "SAM" resp. "SBR".

Detta meddelande kan kvitteras utan POWER ON enligt följande:

- Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan endast i acceptanstestmode.

Upplysning:

SAM: Safe Acceleration Monitor (säker accelerationsövervakning)

SBR: Safe Brake Ramp (säker bromsrampsövervakning)

SI: Safety Integrated

Se även: p9548, p9581, p9582, p9583

201706 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR gräns överskriden

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Rörelseövervakningsfunktioner med givare (p9506 = 0) eller givarlöst med inställd övervakning av acceleration (SAM, p9506 = 3):

Efter att STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) har inletts har hastigheten överskridit den inställda toleransen.

Givarlösa rörelseövervakningsfunktioner med inställd bromsrampsövervakning (SBR p9506 = 1):

Efter att STOP B (SS1) eller SLS-omkoppling till det lägre hastighetssteget har inletts har hastigheten överskridit den inställda toleransen.

Servot har stoppats med meddelandet C01700 "SI Motion: STOP A utlöst".

Åtgärd: Kontrollera bromsförloppet och vid behov anpassa parametreringen av funktionen "SAM" resp. "SBR".

Detta meddelande kan kvitteras utan POWER ON enligt följande:

- Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan endast i acceptanstestmode.

Upplysning:

SAM: Safe Acceleration Monitor (säker accelerationsövervakning)

SBR: Safe Brake Ramp (säker bromsrampsövervakning)

SI: Safety Integrated

Se även: p9548, p9581, p9582, p9583

201707	<Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Toleransen för säkert driftstopp har överskridits
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Ärpositionen har förflyttat sig längre än stilleståndstoleransen från börpositionen. Servot stoppas med meddelandet C01701 "SI Rörelse: STOP B utlöst".
Åtgärd:	- Kontrollera om ytterligare Safety-störningar finns och genomför i förekommande fall diagnos för de inträffade störningarna. - Kontrollera om stilleståndstoleransen passar till noggrannhet och reglerdynamik för axeln. - Genomför POWER ON. Detta meddelande kan kvitteras utan POWER ON enligt följande: - Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe. - Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinmanöverpanel endast i acceptanstestmode. Upplysning: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp) Se även: p9530
201708	<Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): STOP C utlöst
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	STOP2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Servot stoppades via STOP C (inbromsning längs FRÄN3-retardationsramp). Efter att den parametrerade tiden har löpt ut aktiveras "Säkert driftstopp" (SOS). Möjliga orsaker: - Stoppbegäran från överordnad styrning. - Följdreaktion på meddelande C01714 "SI Motion CU: Säker begränsad hastighet överskriden". - Följdreaktion på meddelande C01715 "SI Motion CU: Säkert begränsad position överskriden". - Följdreaktion på meddelande C01716 "SI Motion CU: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden". Se även: p9552
Åtgärd:	- Häv störningsorsaken i styrningen. - Genomför diagnos för det visade meddelandet C01714/C01715/C01716. Detta meddelande kan kvitteras enligt följande: - Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe. - Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinmanöverpanel. Upplysning: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp)
201709	<Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): STOP D utlöst
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot stoppades via STOP D (bromsning utesluten efter banan).
Efter att den parameterade tiden har löpt ut aktiveras "Säkert driftstopp" (SOS).
Möjliga orsaker:
- Stoppbegäran från överordnad styrning.
- Följdreaktion på meddelande C01714 "SI Motion CU: Säkert begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01715 "SI Motion CU: Säkert begränsad position överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01716 "SI Motion CU: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".
Se även: p9553

Åtgärd: - Häv störningsorsaken i styrningen.
- Genomför diagnos för det visade meddelandet C01714/C01715/C01716.
Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:
- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinmanöverpanel.
Uppllysning:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp)

201710 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): STOP E utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot stoppades via STOP E (återgångsrörelse).
Efter att den parameterade tiden har löpt ut aktiveras "Säkert driftstopp" (SOS).
Möjliga orsaker:
- Stoppbegäran från överordnad styrning.
- Följdreaktion på meddelande C01714 "SI Motion CU: Säkert begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01715 "SI Motion CU: Säkert begränsad position överskriden".
- Följdreaktion på meddelande C01716 "SI Motion CU: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".
Se även: p9554

Åtgärd: - Häv störningsorsaken i styrningen.
- Genomför diagnos för det visade meddelandet C01714/C01715/C01716.
Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:
- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinmanöverpanel.
Uppllysning:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp)

201711 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:

Servot har vid den korsvisa jämförelsen av de båda övervakningskanalerna fastställt en skillnad mellan ingångsdatana eller övervakningsresultaten och löst ut STOP F. En av övervakningskanalerna fungerar inte längre tillfredsställande, dvs. ingen säker drift är längre möjlig.

Är minst en övervakningsfunktion aktiv, så ges efter att det parameterade tidssteget har löpt ut meddelandet C01701 "SI Motion: STOP B utlöst" ut.

Meddelandevärdet, som har lett till STOP F, visas i r9725.

Arbetar servot tillsammans med en SINUMERIK, beskrivs meddelandevärdena i SINUMERIKs meddelande 27001, utom följande meddelandevärden, som bara kan uppstå i SINAMICS:

1007: Kommunikationen med PLC felaktig (livstecken).

1008: Kommunikationen med PLC felaktig (CRC).

De efterföljande beskrivna meddelandevärdena innefattar den korsvisa jämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (servointegrerade säkerhetsfunktioner).

Meddelandevärdena kan även uppträda i följande fall, om den explicit nämnda orsaken inte inträffar:

- Olika parameterade taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).

- För snabba taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).

- För meddelandevärdena 3, 44 ... 57, 232 och 1-givarsystem, olika parameterade givarvärden (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

- Felaktig synkronisation.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

0 till 999: Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till denna störning.

Meddelandevärden, som inte är listade nedan, är endast för Siemens-intern feldiagnos.

0: Stoppbegäran från den andra övervakningskanalen.

1: Tillståndsavbild för övervakningsfunktionerna SOS, SLS eller SLP (resultatlista 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Tillståndsavbild för övervakningsfunktion SCA eller n < nx (resultatlista 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: Differensen i positionsärvärdet (r9713[0/1]) mellan de båda övervakningskanalerna är större än toleransen i p9542/p9342. Vid frigiven ärvärdesynkronisation (p9501.3/p9301.3) är hastighetsdifferensen (baserat på positionsärvärdet) större än toleransen i p9549/p9349.

4: Synkronisationen av den korsvisa datajämförelsen mellan de båda kanalerna är felaktig.

5: Funktionsfrigivningar (p9501/p9301). Safety-övervakningstakt för låg (p9500/p9300).

6: Gränsvärde för SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7: Gränsvärde för SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8: Gränsvärde för SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9: Gränsvärde för SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10: Stilleståndstolerans (p9530/p9330).

11: Övre gränsvärdet för SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Undre gränsvärdet för SLP1 p9535[0]/p9335[0]).

13: Övre gränsvärdet för SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Undre gränsvärdet för SLP2 p9535[1]/p9335[1]).

31: Positionstolerans (p9542/p9342) resp. (p9549/p9349) vid frigiven ärvärdesynkronisation (p9501.3/p9301.3).

32: Positionstolerans för säker referenssökning (p9544/p9344).

33: Tid hastighetsomkoppling (p9551/p9351).

35: Fördröjningstid STOP A (p9556/p9356).

36: Kontrolltid STO (p9557/p9357).

37: Övergångstid STOP C till SOS (p9552/p9352).

38: Övergångstid STOP D till SOS (p9553/p9353).

39: Övergångstid STOP E till SOS (p9554/p9354).

40: Stoppreaktion för SLS (p9561/p9361).

41: Stoppreaktion för SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42: Fränslagsvarvtal STO (p9560/p9360).

43: Minnestest stoppreaktion (STOP A).

44 ... 57: Generellt

Möjliga orsaker 1 (vid idrifttagning resp. parameterändring)

Toleransvärdet för övervakningsfunktionen är olika mellan de båda övervakningskanalerna.

Möjliga orsaker 2 (under aktiv drift)

Gränsvärdena är baserade på det aktuella ärvärdet (r9713[0/1]). Vid en avvikelse hos de säkra ärvärdena mellan de båda övervakningskanalerna är även de i det definierade avståndet liggande gränsvärdena olika (d.v.s. motsvarar meddelandevärde 3). Detta kan fastställas genom kontroll av de säkra ärpositionerna.

44: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

45: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

46: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

47: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

48: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

49: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

50: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

51: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

52: Stilleståndsposition + tolerans (p9530/9330).

53: Stilleståndsposition - tolerans (p9530/9330).

54: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300) + tolerans (p9542/p9342).

55: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

56: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

57: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300) - tolerans (p9542/p9342).

58: Aktuell stoppbegäran.

75: Hastighetsgräns nx (p9546, p9346).

För frigiven funktion "n<nx: Hysteres och filtrering" (p9501.16 = 1) kommer detta meddelandevärde även för skillnader i hysteresoleransen (p9547/p9347).

76: Stoppreaktion för SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77: Stoppreaktion för SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78: Stoppreaktion för SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79: Stoppreaktion för SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

81: Hastighetstolerans för SAM (p9548/p9348).

82: SGen för SLS-korrekturfaktor.

83: Acceptanstesttimer (p9558/p9358).

84: Övergångstid STOP F (p9555/p9355).

85: Övergångstid bussbortfall (p9580/p9380).

86: ID 1-givarsystem (p9526/p9326).

87: Givartillordning andra kanalen (p9526/p9326).

89: Givargränsfrekvens.

230: Filtertidskonstant för n < nx.

231: Hysteresolerans för n < nx.

232: Glättat hastighetsärvärde.

233: Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt + hysteresolerans.

234: Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt.

235: -Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt.

236: -Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt - hysteresolerans.

237: SGA n < nx.

238: Hastighetsgränsvärde för SAM (p9568/p9368).

243: Funktionskonfiguration (p9507/p9307).

246: Spänningstolerans acceleration (p9589/p9389).

247: SDI tolerans (p9564/p9364).

248: SDI positiv övre gräns (7FFFFFFF hex).

249: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - SDI tolerans (p9564/p9364).

250: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + SDI tolerans (p9564/p9364).

251: SDI negativ undre gräns (80000001 hex).

252: SDI stoppreaktion (p9566/p9366).

253: SDI fördröjningstid (p9565/p9365).

- 256: Tillståndsbild för övervakningsfunktionerna SOS, SLS, SLP, teststopp, SBR, SDI (resultatlista 1 utök.) (r9710).
- 257: Olika säkerhetsfunktioner vid rörelseövervakningar utan val (p9512/p9312).
- 259: Olika skaleringsfaktorer för säker position via PROFIsafe (p9574/p9374) eller PROFIsafe-telegram (p9611/p9811).
- 260: Modulovärde inklusive skalering (p9505/p9305 och p9574/p9374) vid SP med 16 bit.
- 263: Stoppreaktion för SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).
- 264: Positionstolerans inklusive skalering (p9542/p9342 och p9574/p9374) vid SP med 16 bit.
- 265: Tillståndsbild för alla ändringsfunktioner (resultatlista 1) (r9710).
- 266: Omkopplingshastigheten till SOS är olika (p9567/p9367).
- 267: Övergångstiden till SOS efter stillestånd är olika (p9569/p9369).
- 268: SLP fördröjningstid är olika (p9577/p9377).
- 269: Faktor för ökning av positionstoleransen vid växelomkopplingar (p9543/p9343).
- 270: Mask för SGE-avbild: Alla funktioner, vilka för aktuell parametring inte är stödda/frigivna (p9501/p9301, p9601/p9801 och p9506/p9306).
- 271: Mask för SGE-avbild: Välj bort alla bitar för funktionen "Säker växelomkoppling"
- 272: Olika aktivering av ökad positionstolerans för funktionen "Säker växelomkoppling"
- 1000: Kontrolltimern har löpt ut. Det har uppträtt för många signalförändringar på de säkerhetsrelaterade ingångarna.
- 1001: Initialiseringsfel av kontrolltimern.
- 1002:
- Olika användarbekräftelser efter att timern har löpt ut.
- Användarbekräftelsen är inte konsistent. Användarbekräftelsens status är olika i de båda övervakningskanalerna efter att tiden 4 s löpt ut.
- 1003:
- Referenstoleransen överskriden.
- Vid satt användarbekräftelse är differensen mellan den nya fastställda referenspunkten efter uppstart (absolutvärdesgivare) eller referenspunktöringen (avståndsdetekterat resp. inkrementellt mätsystem) och den säkra ärpositionen (sparat värde + rörelsesträcka) större än referenstoleransen (p9544). I dessa fall tas användarbekräftelsen bort.
- 1004:
- Plausibilitetsfel för användarbekräftelsen.
1. För redan satt användarbekräftelse har sättningen initieras igen. I detta fall tas användarbekräftelsen bort.
 2. Användarbekräftelsen har satts, trots att axeln ännu inte är refererenskörd.
- 1005: STO redan aktiv vid val av teststopp.
- 1011: Acceptansteststatusen mellan de båda övervakningskanalerna olika.
- 1012: Plausibilitetsskada på ärvärdet från givaren.
- 1015: Växlingsomkopplingen (bit 27 i PROFIsafe-telegrammet) varar längre än 2 min.
- 1020: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanalerna.
- 1021: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanal och sensormodul.
- 1022: Livstidsteckenfel för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 1.
- 1023: Fel vid effektivitetstest i DRIVE-CLiQ-givaren.
- 1024: Livstidsteckenfel för HTL/TTL-givare.
- 1032: Livstidsteckenfel för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 2.
- 1033: Fel vid offsetkontrollen mellan POS1 och POS2 för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 1.
- 1034: Fel vid offsetkontrollen mellan POS1 och POS2 för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 2.
- 1039: Spill vid positionsberäkning.
- 5000 ... 5140:
- PROFIsafe-meddelandevärden.
- För dessa meddelandevärden överförs felsäkra-styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.
- 5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Ett internt mjukvarufel har uppstått (endast för Siemens-intern feldiagnos).
- 5012: Fel vid initialisering av PROFIsafe-drivrutinen.
- 5013: Resultatet av initialiseringen är olika för de båda kontrollrarna.
- 5022: Fel vid utvärdering av F-parametrar. Värdena på de överförda F-parametrarna stämmer inte överens med de förväntade värdena i PROFIsafe-drivrutinen.
- 5025: Resultatet av F-parametreringen är olika på de båda kontrollrarna.

5026: CRC-fel för F-parametrarna. De överförda F-parametrarnas CRC-värde stämmer inte överens med det i PST beräknade värdet.

5065: Vid mottagning av PROFIsafe-telegrammet har ett kommunikationsfel fastställts.

5066: Vid mottagning av PROFIsafe-telegrammet har ett tidsövervakningsfel fastställts.

6000 ... 6166:

PROFIsafe-meddelandevärden (PROFIsafe-drivrutin för PROFIBUS DP V1/V2 och PROFINET).

För dessa meddelandevärden överförs felsäkra-styr signaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-störning F01611.

7000: Differensen för den säkra positionen är större än den parametrerade toleransen (p9542/p9342).

7001: Skaleringsvärdet för den säkra positionen i 16-bit-formatet för litet (p9574/p9374).

7002: Takräknaren för överföringen av den säkra positionen olika i de båda övervakningskanalerna.

Se även: p9555, r9725

Åtgärd:

Allmänt gäller:

Övervakningstakten i de båda kanalerna och axeltyperna kontrolleras så att de är lika och vid behov ställ in lika. Uppträder felet trots det åter, kan en ökning av övervakningstakten vara en lösning.

För meddelandevärde = 0:

I denna övervakningskanal har inget fel fastställts. Beakta felmeddelande i den andra övervakningskanalen (för HM: C30711).

För meddelandevärde = 3:

Idrifttagningsfasen:

- Givarutvärderingen för den egna eller den andra kanalen är inte korrekt inställd --> Korrigera givarutvärderingen.

Under drift:

- Kontrollera den mekaniska uppbyggnaden och givarsignalen.

För meddelandevärde = 4:

- Övervakningstakten i den båda kanalerna kontrolleras så att de är lika och vid behov ställ in lika. I kombination med meddelandevärde 5 från den andra övervakningskanalen (för HM: C30711) måste övervakningstakten ställas in högre.

För meddelandevärde = 11 ... 14:

- Gränsvärdena i p9534/p9334 eller p9535/p9335 är olika eller för högt inställda. Korrigera värdena.

För meddelandevärde = 232:

- Öka hysteres toleransen (p9547/p9347). Eventuellt ställ in filteringen högre (p9545/p9345).

För meddelandevärde = 1 ... 999:

- När meddelandevärdet är listat under orsaker: Kontroller de korsvis jämförda parametrarna, till vilket meddelandevärdet refererar.

- Kopiera Safety-parametrarna.

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara.

- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.

- Korrektion av givarutvärderingen. Ärvärdena är på grund av mekaniska felaktigheter (kilremmar, körning mot mekanisk begränsning, förslitning och för smal fönsterinställning, givarfel, ...) olika.

Upplysning:

För SINAMICS programvaruversion >= 4.7 ökas KDV-listan vid inställning av p9567 > 0. Detta kan för inte kompatibla programvaruversioner hos SINUMERIK leda till fel vid den korsvisa datajämförelsen (visas med meddelandevärde >= 237). Vid behov måste p9567 = 0 ställas in eller programvaruversionen hos SINUMERIK uppgaderas.

För meddelandevärde = 1000:

- Undersök den till den säkerhetsrelaterade ingången tillhörande signalen (kontaktproblem).

För meddelandevärde = 1001:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara.

- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.

För meddelandevärde = 1002:

- Genomför säker kvittering, sätt användarbekräftelsen på båda övervakningskanalerna samtidigt (inom 4 s).

För meddelandevärde = 1003:

- Kontrollera axelmekaniken. I förekommande fall har axel förskjutits i fränslaget tillstånd och den senast sparade ärpositionen stämmer inte längre överens med den nya ärpositionen vid nästa uppstart.

- Öka toleransen för ärvärdesjämförelsen för referenssökningen (p9544).

Avslutningsvis kontrollera ärvärdena, genomför POWER ON och sätt åter användarbekräftelsen.

För meddelandevärde = 1004:

För 1. gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen på nytt.

För 2. gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen först efter att axeln är referenspunktsökt.

För meddelandevärde = 1005: Kontrollera villkoren för bortval av STO.

För meddelandevärde = 1007:

- Kontrollera att PLCn har korrekt drifttillstånd (run-tillstånd, grundprogram).

För meddelandevärde = 1008:

- Kontrollera om felaktiga eller överlappande adressområden har ställts in SINUMERIK-maskindata MD10393.

För meddelandevärde = 1011:

- För diagnos se parameter (r9571).

För meddelandevärde = 1012:

- Uppgradera sensormodulens programvara till en senare version.
- För 1-givarsystem gäller: Kontrollera att givarparametrarna är lika inställda (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- För 1-givarsystem och 2-givarsystem gäller: För att kopiera givarparametrarna korrekt från p04xx, måste p9700 = 46 och p9701 = 172 vara inställt.
- För DQI-givare gäller: Vid behov uppgradera kontrollenhetens programvaruversion till en senare version för vilken DQI-givaren är frigiven.
- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Byt hårdvara.

För meddelandevärde = 1020, 1021, 1024:

- Kontrollera kommunikationsförbindelsen.
- Ställ in en högre övervakningstakt (p9500, p9511).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Byt hårdvara.

För meddelandevärde = 1033:

- Vid behov uppgradera kontrollenhetens programvaruversion till en senare version för vilken DQI-givaren är frigiven.

För meddelandevärde = 1039:

- Kontrollera omräkningsfaktorerna som spindelstigning eller växelfaktorer.

För meddelandevärde = 1041:

- Kontrollera om det finns tillräckligt med ström till motorn (> r9785[0]).
- Reducera minimalströmmen (p9588).
- För synkronmotorer öka beloppet i p9783.
- Kontrollera om funktionen "Reglerad drift med HF-signalinjektion" är aktiv (p1750.5 = 1) och i förekommande fall inaktivera.

För meddelandevärde = 1042:

- Öka rampgivarens uppstarttid/nedrampningstid (p1120/p1121).
- Kontrollera att ström-/varvtalsregleringen är korrekt inställd (momentbildande/fältbildande ström och varvtalsärvärde får inte fluktueras).
- Reducera börvärdenas dynamik.
- Kontrollera ström och spänningsbeloppen och ställ in regleringsförhållandet så, att dessa är större än 3% av omriktarens märkdata i driftfallet resp. i felfallet.
- Öka minimalströmmen (p9588/p9388).

För meddelandevärde = 1043:

- Öka spänningstoleransen (p9589).
- Öka rampgivarens uppstarttid/nedrampningstid (p1120/p1121).
- Kontrollera att ström-/varvtalsregleringen är korrekt inställd (momentbildande/fältbildande ström och varvtalsärvärde får inte fluktueras).
- Reducera börvärdenas dynamik.

För meddelandevärde = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda hydraulikmodulen och vid behov genomför diagnos för de identifierade störningarna.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta hotline.
- Byt ut kontrollenheten.

För meddelandevärde = 5012:

- Kontrollera inställningen av PROFIsafe-adressen hos kontrollenheten (p9610) och hydraulikmodulen (p9810). PROFIsafe-adressen får inte vara 0 eller FFFF!

För meddelandevärde = 5013, 5025:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera inställningen av PROFIsafe-adressen hos kontrollenheten (p9610) och hydraulikmodulen (p9810).

- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda hydraulikmodulen och vid behov genomför diagnos av de identifierade störningarna.

För meddelandevärde = 5022:

- Kontrollera inställningen av F-parametervärdena på PROFIsafe-slaven (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_Add, F_WD_Time).

För meddelandevärde = 5026:

- Kontrollera och aktualisera inställningen av F-parametervärdena och den därur beräknade F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slaven.

För meddelandevärde = 5065:

- Kontrollera projektering och -kommunikation på PROFIsafe-slaven (IfdNr/CRC).

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen för F-parametervärdet F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.

- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda hydraulikmodulen och vid behov genomför diagnos för de identifierade störningarna.

För meddelandevärde = 5066:

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen för F-parametervärdet F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.

- Utvärdera diagnosinformationen i F-host.

- Kontrollera PROFIsafe-förbindelsen.

För meddelandevärde = 6000 ... 6999:

Se beskrivning av meddelandevärdena i Safety-störning F01611.

För meddelandevärde = 7000:

- Öka den parameterade toleransen (p9542/p9342).

- Fastställ ärpositionen hos CU r9713[0] och den andra kanalen r9713[1] och kontrollera om differensen är plausibel.

- Reducera ärpositionens differens hos CU r9713[0] och den andra kanalen r9713[1] för ett 2-givarsystem.

För meddelandevärde = 7001:

- Öka skaleringsvärdet för den säkra positionen i 16-bits-framställningen (p9574/p9374).

- Vid behov reducera rörelseområdet.

För meddelandevärde = 7002:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda hydraulikmodulen och vid behov genomför diagnos för de identifierade störningarna.

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerade rörelsovervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe

- Rörelsovervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtaflan

Se även: p9300, p9500

201711 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:

Servot har vid den korsvisa jämförelsen av de båda övervakningskanalerna fastställt en skillnad mellan ingångsdatana eller övervakningsresultaten och löst ut STOP F. En av övervakningskanalerna fungerar inte längre tillfredsställande, dvs. ingen säker drift är längre möjlig.

Är minst en övervakningsfunktion aktiv, så ges efter att det parametrerade tidssteget har löpt ut meddelandet C01701 "SI Motion: STOP B utlöst" ut.

Meddelandevärdet, som har lett till STOP F, visas i r9725.

Arbetar servot tillsammans med en SINUMERIK, beskrivs meddelandevärdena i SINUMERIKs meddelande 27001, utom följande meddelandevärden, som bara kan uppstå i SINAMICS:

1007: Kommunikationen med PLC felaktig (livstecken).

1008: Kommunikationen med PLC felaktig (CRC).

De efterföljande beskrivna meddelandevärdena innefattar den korsvisa jämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (servointegrerade säkerhetsfunktioner).

Meddelandevärdena kan även uppträda i följande fall, om den explicit nämnda orsaken inte inträffar:

- Olika parametrerade taktider (p9500/p9300 resp. p9511/p9311).

- Olika parametrerade axeltyper (p9502/p9302).

- För snabba taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).

- För meddelandevärdena 3, 44 ... 57, 232 och 1-givarsystem, olika parametrerade givarvärden (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

- Felaktig synkronisation.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

0 till 999: Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till denna störning.

Meddelandevärden, som inte är listade nedan, är endast för Siemens-intern feldiagnos.

0: Stoppbegäran från den andra övervakningskanalen.

1: Tillståndsavbild för övervakningsfunktionerna SOS, SLS eller SLP (resultatlista 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Tillståndsavbild för övervakningsfunktion SCA eller n < nx (resultatlista 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: Differensen i positionsärvärdet (r9713[0/1]) mellan de båda övervakningskanalerna är större än toleransen i p9542/p9342. Vid frigiven ärvärdesynkronisation (p9501.3/p9301.3) är hastighetsdifferensen (baserat på positionsärvärdet) större än toleransen i p9549/p9349.

4: Synkronisationen av den korsvisa datajämförelsen mellan de båda kanalerna är felaktig.

5: Funktionsfrigivningar (p9501/p9301). Safety-övervakningstakt för låg (p9500/p9300).

6: Gränsvärde för SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).

7: Gränsvärde för SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).

8: Gränsvärde för SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).

9: Gränsvärde för SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).

10: Stilleståndstolerans (p9530/p9330).

11: Övre gränsvärdet för SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Undre gränsvärdet för SLP1 p9535[0]/p9335[0]).

13: Övre gränsvärdet för SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Undre gränsvärdet för SLP2 p9535[1]/p9335[1]).

31: Positionstolerans (p9542/p9342) resp. (p9549/p9349) vid frigiven ärvärdesynkronisation /p9501.3/p9301.3).

32: Positionstolerans för säker referenssökning (p9544/p9344).

33: Tid hastighetsomkoppling (p9551/p9351).

35: Fördröjningstid STOP A (p9556/p9356).

36: Kontrolltid STO (p9557/p9357).

37: Övergångstid STOP C till SOS (p9552/p9352).

38: Övergångstid STOP D till SOS (p9553/p9353).

39: Övergångstid STOP E till SOS (p9554/p9354).

40: Stoppreaktion för SLS (p9561/p9361).

41: Stoppreaktion för SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).

42: Frånslagsvarvtal STO (p9560/p9360).

43: Minnestest stoppreaktion (STOP A).

44 ... 57: Generellt

Möjliga orsaker 1 (vid idrifttagning resp. parameterändring)

Toleransvärdet för övervakningsfunktionen är olika mellan de båda övervakningskanalerna.

Möjliga orsaker 2 (under aktiv drift)

Gränsvärdena är baserade på det aktuella ärvärdet (r9713[0/1]). Vid en avvikelse hos de säkra ärvärdena mellan de båda övervakningskanalerna är även de i det definierade avståndet liggande gränsvärdena olika (d.v.s. motsvarar meddelandevärde 3). Detta kan fastställas genom kontroll av de säkra ärpositionerna.

44: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

45: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

46: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

47: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

48: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

49: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

50: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

51: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

52: Stilleståndsposition + tolerans (p9530/9330).

53: Stilleståndsposition - tolerans (p9530/9330).

54: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300) + tolerans (p9542/p9342).

55: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

56: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300).

57: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - gränsvärde nx (p9546/p9346) * Safety-övervakningstakt (p9500/p9300) - tolerans (p9542/p9342).

58: Aktuell stoppbegäran.

75: Hastighetsgräns nx (p9546, p9346).

För frigiven funktion "n<nx: Hysteres och filtrering" (p9501.16 = 1) kommer detta meddelandevärde även för skillnader i hysteresolerans (p9547/p9347).

76: Stoppreaktion för SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).

77: Stoppreaktion för SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).

78: Stoppreaktion för SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).

79: Stoppreaktion för SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).

80: Modulovärde för SP vid rundaxlar (p9505/p9305).

81: Hastighetstolerans för SAM (p9548/p9348).

82: SGen för SLS-korrekturfaktor.

83: Acceptanstesttimer (p9558/p9358).

84: Övergångstid STOP F (p9555/p9355).

85: Övergångstid bussbortfall (p9580/p9380).

86: ID 1-givarsystem (p9526/p9326).

87: Givartillordning andra kanalen (p9526/p9326).

89: Givargränsfrekvens.

230: Filtertidskonstant för n < nx.

231: Hysteresolerans för n < nx.

232: Glättat hastighetsärvärde.

233: Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt + hysteresolerans.

234: Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt.

235: -Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt.

236: -Gränsvärde nx / Safety-övervakningstakt - hysteresolerans.

237: SGA n < nx.

238: Hastighetsgränsvärde för SAM (p9568/p9368).

239: Acceleration för SBR (p9581/p9381 och p9583/p9383).

240: Inverterade värdet hos accelerationen för SBR (p9581/p9381 och p9583/p9383).

241: Fördröjningstid för SBR (p9582/p9382).

242: Givarlös Safety (p9506/p9306).

243: Funktionskonfiguration (p9507/p9307).

244: Givarlös ärvärdesavkänning filtertid (p9587/p9387).

245: Minimalström givarlös ärvärdesavkänning (p9588/p9388).

- 246: Spänningstolerans acceleration (p9589/p9389).
- 247: SDI tolerans (p9564/p9364).
- 248: SDI positiv övre gräns (7FFFFFFF hex).
- 249: Positionsärvärde (r9713[0/1]) - SDI tolerans (p9564/p9364).
- 250: Positionsärvärde (r9713[0/1]) + SDI tolerans (p9564/p9364).
- 251: SDI negativ undre gräns (80000001 hex).
- 252: SDI stoppreaktion (p9566/p9366).
- 253: SDI fördröjningstid (p9565/p9365).
- 254: Inställning av utvärderingsfördröjningen vid ärvärdesavkänning efter impulsradering (p9586/p9386).
- 255: Inställning av förhållanden under impulsradering (p9509/p9309).
- 256: Tillståndsavbild för övervakningsfunktionerna SOS, SLS, SLP, teststopp, SBR, SDI (resultatlista 1 utök.) (r9710).
- 257: Olika säkerhetsfunktioner vid rörelseövervakningar utan val (p9512/p9312).
- 258: Feltolerans ärvärdesavkänning givarlöst (p9585/p9385).
- 259: Olika skaleringsfaktorer för säker position via PROFIsafe (p9574/p9374) eller PROFIsafe-telegram (p9611/p9811).
- 260: Modulovärde inklusive skalering (p9505/p9305 och p9574/p9374) vid SP med 16 bit.
- 261: Olika skaleringsfaktorer för accelerationen för SBR.
- 262: Olika skaleringsfaktorer för det inverterade värdet av accelerationen för SBR.
- 263: Stoppreaktion för SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).
- 264: Positionstolerans inklusive skalering (p9542/p9342 och p9574/p9374) vid SP med 16 bit.
- 265: Tillståndsavbild för alla ändringsfunktioner (resultatlista 1) (r9710).
- 266: Omkopplingshastigheten till SOS är olika (p9567/p9367).
- 267: Övergångstiden till SOS efter stillestånd är olika (p9569/p9369).
- 268: SLP fördröjningstid är olika (p9577/p9377).
- 269: Faktor för ökning av positionstoleransen vid växelomkopplingar (p9543/p9343).
- 270: Mask för SGE-avbild: Alla funktioner, vilka för aktuell parametrering inte är stödda/frigivna (p9501/p9301, p9601/p9801 och p9506/p9306).
- 271: Mask för SGE-avbild: Välj bort alla bitar för funktionen "Säker växelomkoppling"
- 272: Olika aktivering av ökad positionstolerans för funktionen "Säker växelomkoppling"
- 1000: Kontrolltimern har löpt ut. Det har uppträtt för många signalförändringar på de säkerhetsrelaterade ingångarna.
- 1001: Initialiseringsfel av kontrolltimern.
- 1002:
Olika användarbekräftelser efter att timern har löpt ut.
Användarbekräftelsen är inte konsistent. Användarbekräftelsens status är olika i de båda övervakningskanalerna efter att tiden 4 s löpt ut.
- 1003:
Referenstoleransen överskriden.
Vid satt användarbekräftelse är differensen mellan den nya fastställda referenspunkten efter uppstart (absolutvärdesgivare) eller referenspunktkörningen (avståndsdekoderat resp. inkrementellt mätsystem) och den säkra ärpositionen (sparat värde + rörelsesträcka) större än referenstoleransen (p9544). I dessa fall tas användarbekräftelsen bort.
- 1004:
Plausibilitetsfel för användarbekräftelsen.
1. För redan satt användarbekräftelse har sättningen initieras igen. I detta fall tas användarbekräftelsen bort.
2. Användarbekräftelsen har satts, trots att axeln ännu inte är refererensskörd.
- 1005:
- För säkra rörelseövervakningar givarlöst: Impulser redan släckta vid val av teststopp.
- För säkra rörelseövervakningar med givare: STO redan aktiv vid val av teststopp.
- 1011: Acceptanstatusen mellan de båda övervakningskanalerna olika.
- 1012: Plausibilitetsskada på ärvärdet från givaren.
- 1015: Växlingsomkopplingen (bit 27 i PROFIsafe-telegrammet) varar längre än 2 min.
- 1020: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanalerna.
- 1021: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanal och sensormodul.
- 1022: Livstidsteckenfel för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 1.

1023: Fel vid effektivitetstest i DRIVE-CLiQ-givaren.
1024: Livstidsteckenfel för HTL/TTL-givare.
1032: Livstidsteckenfel för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 2.
1033: Fel vid offsetkontrollen mellan POS1 och POS2 för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 1.
1034: Fel vid offsetkontrollen mellan POS1 och POS2 för DRIVE-CLiQ-givare övervakningskanal 2.
1039: Spill vid positionsberäkning.
1041: Strömbeloppet för lågt (givarlöst).
1042: Plausibilitetsfel ström/spänning.
1043: För många accelerationsförlöpp.
1044: Plausibilitetsfel strömvärden.
5000 ... 5140:
PROFIsafe-meddelandevärden.
För dessa meddelandevärden överförs felsäkra-styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.
5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Ett internt mjukvarufel har uppstått (endast för Siemens-intern feldiagnos).
5012: Fel vid initialisering av PROFIsafe-drivrutinen.
5013: Resultatet av initialiseringen är olika för de båda kontrollrarna.
5022: Fel vid utvärdering av F-parametrar. Värdena på de överförda F-parametrarna stämmer inte överens med de förväntade värdena i PROFIsafe-drivrutinen.
5025: Resultatet av F-parametreringen är olika på de båda kontrollrarna.
5026: CRC-fel för F-parametrarna. De överförda F-parametrarnas CRC-värde stämmer inte överens med det i PST beräknade värdet.
5065: Vid mottagning av PROFIsafe-telegrammet har ett kommunikationsfel fastställts.
5066: Vid mottagning av PROFIsafe-telegrammet har ett tidsövervakningsfel fastställts.
6000 ... 6166:
PROFIsafe-meddelandevärden (PROFIsafe-drivrutin för PROFIBUS DP V1/V2 och PROFINET).
För dessa meddelandevärden överförs felsäkra-styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.
Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-störning F01611.
7000: Differensen för den säkra positionen är större än den parameterade toleransen (p9542/p9342).
7001: Skaleringsvärdet för den säkra positionen i 16-bit-formatet för litet (p9574/p9374).
7002: Takräknaren för överföringen av den säkra positionen olika i de båda övervakningskanalerna.
Se även: p9555, r9725

Åtgärd:

Allmänt gäller:

Övervakningstakten i de båda kanalerna och axeltyperna kontrolleras så att de är lika och vid behov ställ in lika. Uppträder felet trots det åter, kan en ökning av övervakningstakten vara en lösning.

För meddelandevärde = 0:

- I denna övervakningskanal har inget fel fastställts. Beakta felmeddelande i den andra övervakningskanalen (för MM: C30711).

För meddelandevärde = 3:

Idrifttagningsfasen:

- Givarutvärderingen vid den egna eller den andra kanalen är inte korrekt inställd --> Korrigera givarutvärderingen.

Under drift:

- Kontrollera den mekaniska uppbyggnaden och givarsignalerna.

- När reglering med flankmodulation har parameterats (p1802[x] = 9): Parametrera flankmodulation för givarlös ärvärdesavkänning (p9507.5 = p9307.5 = 1).

För meddelandevärde = 4:

- Övervakningstakten i båda kanalerna kontrolleras så att de är lika och vid behov ställs in lika. I kombination med meddelandevärde 5 från den andra övervakningskanalen (för MM: C30711) måste övervakningstakten ställas in högre.

För meddelandevärde = 11 ... 14:

- Gränsvärdet i p9534/p9334 eller p9535/p9335 är olika eller för högt inställt. Korrigera värdet.

För meddelandevärde = 232:

- Öka hysteres toleransen (p9547/p9347). Ställ eventuellt in en högre filtrering (p9545/p9345).

För meddelandevärde = 1 ... 999:

- Om medeländevärdet är listat under orsaker: Kontrollera de korsvis jämförda parametrarna, till vilket meddelandevärdet hänvisar.

- Kopiera Safety-parametrarna.

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Uppgradera motormodulens mjukvara.

- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.

- Korrigera givarutvärderingen. Ärvärdet är olika på grund av mekaniska fel (kilremmar, körning mot mekanisk begränsning, förslitning och för sväv fönsterinställning, givarfel, ...).

Upplysning:

För SINAMICS programvaruversion ≥ 4.7 ökas KDV-listan för inställning av p9567 > 0. Detta kan för inte kompatibla programvaruversioner hos SINUMERIK leda till fel vid den korsvisa datajämförelsen (visas med meddelandevärde ≥ 237). Vid behov måste p9567 = 0 ställas in eller programvaruversionen hos SINUMERIK uppgraderas.

För meddelandevärde = 1000:

- Undersök den till den säkerhetsrelaterade ingången hörande signalen (kontaktproblem).

För meddelandevärde = 1001:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Uppgradera motormodulens mjukvara.

- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.

För meddelandevärde = 1002:

- Genomför säker kvittering, sätt samtidigt användarbekräftelse i både övervakningskanalerna (inom 4 s).

För meddelandevärde = 1003:

- Kontrollera axelmekaniken. I förekommande fall har axeln förflyttats i fränslaget tillstånd och den senaste sparade ärpositionen stämmer inte längre med den nya ärpositionen efter nästa uppstart.

- Öka toleransen för ärvärdesjämförelsen vid referenspunktsökning (p9544).

Avslutningsvis kontrollera ärvärdet, genomför POWER ON och sätt åter användarbekräftelsen.

För meddelandevärde = 1004:

För 1 gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen på nytt.

För 2 gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen först när axeln är referenspunktsökt.

För meddelandevärde = 1005:

- Vid säkra rörelseövervakningar givarlöst: Kontrollera villkoren för impulsfrigivning.

- Vid säkra rörelseövervakningar med givare: Kontrollera villkoren för bortval av STO.

Upplysning:

För en effektmodul genomförs teststoppet generellt vid impulsfrigivning (oberoende av givarlöst eller med givare).

För meddelandevärde = 1007:

- Kontrollera att PLC'n har korrekt driftstatus (run-status, grundprogram).

För meddelandevärde = 1008:

- Kontrollera om felaktigt eller överlappande adressområde är inställt i SINUMERIK-maskindata MD10393.

För meddelandevärde = 1011:

- För diagnos se parameter (r9571).

För meddelandevärde = 1012:

- Uppgradera sensormodulens programvaruversion till en senare version.
- För 1-givarsystem gäller: Kontrollera att givarparametrarna är lika (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- För 1-givarsystem och 2-givar-system gäller: För att korrekt kopiera givarparametrarna från p04xx, måste p9700 = 46 och p9701 = 172 ställas in.
- För DQI-givare gäller: Vid behov, uppgradera kontrollenhetens programvaruversion till en senare version för vilken DQI-givare är frigiven.
- Kontrollera EMC-riktigheten hos elskåpsbyggnaden och kabelförläggningen.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Byt hårdvara.

För meddelandevärde = 1020, 1021, 1024:

- Kontrollera kommunikationsförbindelsen.
- Ställ in en högre övervakningstakt (p9500, p9511).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Byt hårdvara.

För meddelandevärde = 1033:

- I förekommande fall uppgradera kontrollenhetens programvaruversion till en senare version för vilken DQI-givare är frigiven.

För meddelandevärde = 1039:

- Kontrollera omräkningsfaktorerna så som spindelstigning eller utväxlingfaktor.

För meddelandevärde = 1041:

- Kontrollera om det finns tillräckligt med ström till motorn (> r9785[0]).
- Reducera minimalströmmen (p9588).
- För synkronmotorer öka värdet på p9783.
- Kontrollera om funktionen "Reglerad drift med HF-signalinjektion" är aktiverad (p1750.5 = 1) och inaktivera vid behov.

För meddelandevärde = 1042:

- Öka rampgivarens starttid/återgångstid (p1120/p1121).
- Kontrollera att ström-/varvtalsregulatorn är korrekt inställd (momentbildande/fältbildande ström och varvtalsärvärde får inte fluktuera).
- Reducera börvärdets dynamik.
- Kontrollera ström- och spänningsbeloppen och ställ in regleringsförhållandet så att detta är större än 3 % av omriktarens märkdata i driftfallet resp. i felfallet.
- Öka minimalströmmen (p9588/p9388).

För meddelandevärde = 1043:

- Öka spänningstoleransen (p9589).
- Öka rampgivarens starttid/återgångstid (p1120/p1121).
- Kontrollera att ström-/varvtalsregulatorn är korrekt inställd (momentbildande/fältbildande ström och varvtalsärvärde får inte fluktuera).
- Reducera börvärdets dynamik.

För meddelandevärde = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera, om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och vid behov genomför diagnos av de berörda störningarna.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenhet.

För meddelandevärde = 5012:

- Kontrollera inställningen av PROFIsafe-adressen på kontrollenheten (p9610) och motormodulen (p9810). PROFIsafe-adressen får inte vara 0 eller FFFF!

För meddelandevärde = 5013, 5025:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera PROFIsafe-adressen på kontrollenheten (p9610) och motormodulen (p9810).
- Kontrollera, om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och genomför vid behov diagnos av de berörda störningarna.

För meddelandevärde = 5022:

- Kontrollera inställningen av F-parametervärdena på PROFIsafe-slaven (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

För meddelandevärde = 5026:

- Kontrollera och aktualisera inställningarna av F-parametervärdena och det därur beräknade F-parameter-CRC (CRC1) på PROFIsafe-slaven.

För meddelandevärde = 5065:

- Kontrollera projektering och -kommunikation på PROFIsafe-slaven (lfdNr/CRC).
- Kontrollera och eventuellt öka inställningen av värdet för F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.
- Kontrollera, om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och genomför vid behov diagnos av de berörda störningarna.

För meddelandevärde = 5066:

- Kontrollera och eventuellt öka inställningen av värdet för F-parameter F_WD_Time på PROFIsafe-slaven.
- Utvärdera diagnosinformationen i F-host.
- Kontrollera PROFIsafe-förbindelsen.

För meddelandevärde = 6000 ... 6999:

Se beskrivning av meddelandevärdet vid Safety-störning F01611.

För meddelandevärde = 7000:

- Öka den parameterade toleransen (p9542/p9342).
- Tag reda på ärpositionen från CU (r9713[0]) och den andra kanalen (r9713[1]) och kontrollera sannolikheten för differensen.
- Reducera ärpositionens differens från CU (r9713[0]) och den andra kanalen r9713[1] för ett 2-givarsystem.

För meddelandevärde = 7001:

- Öka skaleringsvärdet för den säkra positionen i 16-bits-formatet (p9574/p9374).
- Vid behov reducera rörelseområdet.

För meddelandevärde = 7002:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och vid behov genomför diagnos för de berörda störningarna.

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe
- Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan

Se även: p9300, p9500

201712 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Defekt i F-IO-bearbetningen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:

Servot har vid den korsvisa jämförelsen av de båda övervakningskanalerna fastställt en skillnad mellan parametrar eller resultaten av F-IO-bearbetningen och löst ut STOP F. En av övervakningarna fungerar inte längre tillfredsställande, d.v.s. ingen säker drift är längre möjlig.

Safety-meddelandet C01711 med meddelandevärde 0 visas också på grund av att ett STOP F har lösts ut.

Är minst en övervakningsfunktion aktiv, så ges efter att det parametrerade tidssteget löpt ut Safety-meddelandet C01701 "SI Motion: STOP B utlöst" ut.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till detta meddelande.

- 1: SI Diskrepans övervakningstid ingångar (p10002, p10102).
- 2: SI Kvittering intern händelse ingångsplint (p10006, p10106).
- 3: SI STO ingångsplint (p10022, p10122).
- 4: SI SS1 ingångsplint (p10023, p10123).
- 5: SI SS2 ingångsplint (p10024, p10124).
- 6: SI SOS ingångsplint (p10025, p10125).
- 7: SI SLS ingångsplint (p10026, p10126).
- 8: SI SLS_gräns(1) ingångsplint (p10027, p10127).
- 9: SI SLS_gräns(2) ingångsplint (p10028, p10128).
- 10: SI Safe State signalval (p10039, p10139).
- 11: SI F-DI ingångsmode (p10040, p10140).
- 12: SI F-DO 0 signalkällor (p10042, p10142).
- 13: Skillnad i tillstånd för de statiska inaktiva signalkällorna (p10006, p10022 ... p10031).
- 14: SI Diskrepans övervakningstid utgångar (p10002, p10102).
- 15: SI Kvittering intern händelse (p10006, p10106).
- 16: SI Testsensoråterkoppling val av testmode för teststopp (p10046, p10146, p10047, p10147).
- 17: SI Väntetid för teststopp på DOn (p10001).
- 18 ... 25: SI Testsensoråterkoppling (p10046, p10146, p10047, p10147). Förväntad intern återkopplingssignal bildad av den valda teststoppmoden.
- 26 ... 33: SI Testsensoråterkoppling (p10046, p10146, p10047, p10147). Förväntad extern återkopplingssignal bildad av den valda teststoppmoden.
- 34 ... 41: SI Testsensoråterkoppling (p10046, p10146, p10047, p10147). Förväntad andra intern återkopplingssignal bildad av den valda teststoppmoden.
- 42: Internt data för bearbetning av den andra interna återkopplingssignalen bildad av den valda teststoppmoden (p10047, p10147).
- 43: Internt data för bearbetning av den interna återkopplingssignalen bildad av den valda teststoppmoden (p10047, p10147).
- 44: Internt data för bearbetning av den externa återkopplingssignalen bildad av den valda teststoppmoden (p10047, p10147).
- 45: Internt data för initialiseringsstillstånd av teststoppmoden, avhängig av teststopp-parametrar.
- 46: SI Digitalingångar insvängningstid (p10017, p10117).
- 47: Val av F-DI för PROFIsafe (p10050, p10150).
- 48: Mask för använda F-DIn (p10006, p10022 ... p10031).
- 49: SI SDI positiv ingångsplint (p10030, p10130).
- 50: SI SDI negativ ingångsplint (p10031, p10131).
- 51: SI SLP ingångsplint (p10032, p10132).
- 52: SI SLP välj ingångsplint (p10033, p10133).
- 53: Internt data för frikörningslogik (p10009, p100109).
- 54: SI F-DI för frikörning SLP (p10009, p100109).

Åtgärd:

- Kontrollera och vid behov korrigera parametreringen i berörd parameter.
- Säkerställ likhet genom att kopiera SI-data till den andra kanalen och genomför därefter en acceptanctest.
- Kontrollera likheten i övervakningstakt i p9500 och p9300.

Upplysning:

Detta meddelande kan kvitteras via F-DI eller PROFIsafe.

Se även: p9300, p9500

201714 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Säker begränsad hastighet överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Servot har rört sig snabbare än den angivna hastighetsgränsen (p9531). Servot stoppas genom den projekterade stoppreaktionen (p9563).

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

100: SLS1 överskriden.

200: SLS2 överskriden.

300: SLS3 överskriden.

400: SLS4 överskriden.

1000: Givarfrekvens överskriden.

Åtgärd: - Kontrollera rörelseprogrammet i styrningen.

- Kontrollera och vid behov anpassa gränsvärdena för SLS (p9531).

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

- Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinstyrtaflan.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker reducerad hastighet)

Se även: p9531, p9563

201715 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Säker begränsad position överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Axeln har kört över en parametrerad position, vilken övervakas av funktionen "SLP".

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

10: SLP1 skadad.

20: SLP2 skadad.

Åtgärd: - Kontrollera rörelseprogrammet på styrningen.

- Kontrollera och vid behov anpassa gränsen för funktionen "SLP" (p9534, p9535).

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtaflan.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvarugränslägen)

Se även: p9534, p9535

201716 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Toleransen för säker rörelseriktning överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Toleransen för funktionen "Säker rörelseriktning" överskriden. Servot stoppas med den projekterade stoppreaktionen (p9566).

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

0: Toleransen för funktionen "Säker rörelseriktning positiv" överskriden.

1: Toleransen för funktionen "Säker rörelseriktning negativ" överskriden.

Åtgärd:

- Kontrollera rörelseprogrammet på styrningen.
- Kontrollera och vid behov anpassa toleransen för funktionen "SDI" (p9564).

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Välj bort och välj åter funktionen "SDI".
- Genomför en säker kvittering via F-DI eller PROFIsafe.

Upplysning:

SDI: Safe Direction (säker rörelseriktning)

SI: Safety Integrated

Se även: p9564, p9565, p9566

201730 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Referensblocket för dynamisk säkert begränsad hastighet ogiltigt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Det via PROFIsafe överförda referensblocket är negativt.
 Ett referensblock används för att bilda ett önskat hastighetsgränsvärde baserat på referensstorheten "Hastighetsgränsvärde SLS1" (p9531[0]).
 Servot stoppades med den projekterade stoppreaktionen (p9563[0]).
 Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):
 Begärt, ogiltigt referensblock.

Åtgärd: Korrigera ingångsdata S_SLS_LIMIT_IST i PROFIsafe-telegrammet.
 Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker låg hastighet).

201745 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Kontrollera bromsmomentet vid bromstesten

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON (GENAST)

Orsak: Över parameter p2003 har normeringen av bromsmomentet för bromstesten förändras.
 För bromstesten måste en förnyad överlåtelsestest genomföras. Därmed fastställs, att bromstesten fortfarande genomförs med korrekt bromsmoment.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (Slå av/slå på).
- Återupprepa överlåtelsestesten för den säkra bromstesten, när bromstesten används.

Se även: p2003

201750 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Hårdvarufel på säker givare

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Givaren, som används för den säkra rörelseövervakningen, lämnar ett hårdvarufel.
 Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):
 Givarstatusord 1, givarstatusord 2, som har orsakat meddelandet.

Åtgärd:

- Kontrollera givarens anslutning.
- Byt givare.

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan.

Upplysning till givarbytet för främmande motorer:
För att kvittera detta Safety-meddelande måste givarens serienummer kopieras.
Det kan utföras via p0440 = 1 eller p1990 = 1.

201751 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Fel i effektivitetstest för säker givare

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den DRIVE-CLiQ-givare, som används för de säkra rörelseövervakningarna, lämnar ett fel vid effektivitetstesten.
Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Kontrollera givaranslutningen.
- Byt givare.

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.
- Rörelseövervakning med SINUMERIK: Via maskinstyrtavlan

201752 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Referensposition ogiltig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den överförda referenspositionen är ogiltig
Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):
1: Direkt överföring av referenspositionen (p9573 = 89) är inte möjligt.
2: Överföring av referenspositionen under rörelse är inte möjligt.

Åtgärd:

- Tag axeln/givaren ur parkering.
- Kvittera givarfelet.
- Inaktivera växelstegsombkopplingen.
- Vid referensering via säkert styrd kanal (SCC) frige funktionen "Referensering via SCC" (p9501.27/9301.27).

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Servointegrerad rörelseövervakning: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe

201780 <Ortsuppgift>SBT Vid val är bromsen sluten

Meddelandevärde: Följande bromsar är slutna: %1 bin

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid val av bromstest eller start av bromstest var inte alla bromsar öppna.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 Bit 0 = 1:
 Den interna bromsen är sluten.
 Bit 1 = 1:
 Den externa bromsen är sluten (p10230.5, p10235.5, p10202).
 Upplysning:
 Varningen kommer också när ingen broms är konfigurerad i p10202.
 SBT: Safe Brake Test (säker bromstest)
 Se även: p10202, p10230, p10235

Åtgärd: Öppna alla bromsar och välj bromstesten på nytt (p10230.0, p10235.0).

201781 <Ortsuppgift>SBT bromsens öppningstid överskriden

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Maximaltiden (11 s) för öppning av bromsen under bromstesten har överskridits.
 Möjliga orsaker:
 - Under bromstesten har servo fått en störning och därmed har bromsen slutits av servot.
 - Vid en extern broms har återkopplingen "Broms sluten" funnits för länge (p10230.5, p10235).
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 Bit 0 = 1:
 Den interna bromsen kunde inte öppnas.
 Bit 1 = 1:
 Den externa bromsen kunde inte öppnas.
 Upplysning:
 SBT: Safe Brake Test (säker bromstest)

Åtgärd: - Genomför säker kvittering.
 - Starta bromstesten på nytt (p10230.1, p10235.1).
 Se även: p10230, p10235

201782 <Ortsuppgift>SBT Bromstest styrningen felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Bromstesten har avbrutits på grund av en felaktig styrning.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 Varningsvärde 0:
 Bromstesten har avbrutits på grund av ett fel (bromsöppningstiden eller bromsslutningstiden överskriden).

Bit 0:
 Den säkra bromstesten har avbrutits genom att valet av bromstesten har återställts.
 Bit 1:
 Den säkra bromstesten har avbrutits genom att starten av bromstesten har återställts.
 Bit 2:
 Bromsen, som har valts vid start av bromstesten, är inte konfigurerad i p10202.
 Vid start av bromstesten genom val av teststopp är broms 1 inte konfigurerad som intern broms.
 Det föreligger ett konfigurationsfel i bromstesten. I detta fall utges även varningen A01785.
 Uppllysning:
 SBT: Safe Brake Test (säker bromstest)
 Se även: p10202

Åtgärd:

- Kontrollera parametreringen av bromstesten (p10202).
- Kontrollera om varning A01785 finns och i förekommande fall utvärdera den.
- Genomför säker kvittering.
- Starta vid behov bromstesten på nytt.

201783 <Ortsuppgift>SBT bromsens slutningstid överskriden

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Maximaltiden (11 s) för slutning av bromsen under bromstesten har överskridits.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 Bit 0 = 1:
 Den interna bromsen kunde inte slutas.
 Bit 1 = 1:
 Den externa bromsen kunde inte slutas.
 Uppllysning:
 SBT: Safe Brake Test (säker bromstest)

Åtgärd:

- Vid användning av en extern broms, kontrollera om återkopplingssignalen "Broms sluten" är korrekt hopkopplad med bromstestens styrord (p10230.5, p10235.5).
- Vid användande av en intern broms med extern återkoppling kontrollera om återkopplingssignalen är korrekt hopkopplad med den utökade bromsstyrningen.
- Genomför säker kvittering.
- Starta bromstesten på nytt (p10230.1, p10235.1).

201784 <Ortsuppgift>SBT bromstesten avbruten med fel

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA

Orsak: Den säkra bromstesten har på grund av ett fel avbrutits.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 Bit 17 = 1: Fel i bromstestsekvensen (orsak se bit 0 ... 10).
 Bit 18 = 1: Den interna bromsen är sluten. Den måste vara öppen för testen av den externa bromsen (p10202).
 Bit 19 = 1: Den externa bromsen är sluten. Den måste vara öppen för testen av den interna bromsen (p10202).
 Bit 20 = 1: Alla bromsar är inte öppna (p10202).
 Bit 21 = 1: Axelposition under bromstesten ogiltigt på grund av parkerad axel.
 Bit 22 = 1: Internt mjukvarufel.
 Bit 23 = 1: Det tillåtna positionsområdet för axel har påverkats med bromsen sluten (p10212/p10222).
 Bit 24 = 1: Den testade interna bromsen har öppnats under det att bromstesten var aktiv.
 Bit 25 = 1: Den testade externa bromsen har öppnats under det att bromstesten var aktiv.
 Bit 26 = 1: Under den aktiva bromstesten har testmomentet lämnat sitt toleransband (20 %).
 Orsak till varningsvärde bit 17:
 Bit 0 = 1: Drift när bromstesten väljs är inte frigivet (r0899.2 = 0).
 Bit 1 = 1: Externt fel har uppstått (t.ex. startad bromstest har avbrutits av användaren).
 Bit 2 = 1: En broms är sluten vid val av bromstest.
 Bit 3 = 1: Vid fastställandet av lastmomentet har en broms slutits.
 Bit 4 = 1: Ett fel med en stoppreaktion har uppstått (t.ex. FRÅN1, FRÅN2 eller FRÅN3).
 Bit 5 = 1: Axelns börvarvtal är för högt vid val av bromstesten.
 Bit 6 = 1: Axelns ärvarvtal (r0063) är för högt (t.ex. bromsen håller inte under bromstesten).
 Bit 7 = 1: Felaktig mode i varvtalsregulatorn (t.ex. givarlös varvtalsreglering eller U/f-drift).
 Bit 8 = 1: Regleringen inte frigiven eller funktionsgeneratorn aktiv.
 Bit 9 = 1: Regleringen kopplar inte om till bromstest (t.ex. eftersom ingen PI-varvtalsreglering är parameterad).
 Bit 10 = 1: Momentgränsen uppnådd (r1407.7, r1408.8).

Upplysning:

SBT: Safe Brake Test (säker bromstest)

Åtgärd: Åtgärda orsaken till felet.

- Genomför en säker kvittering.

- Vid behov starta bromstesten på nytt.

För bit 17 = 1 med bit 6 = 1 eller bit 23 = 1:

Om motorhållbromsens bromsslutningstid (p1217) är inställd för knappt, kommer vid start av bromstesten bromsen att slutas för sent. Bromsslutningstiden måste anpassas (p1217).

201785 <Ortsuppgift>SBT bromstest konfigurationsfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Fel vid parametreringen av bromstesten. Bromstesten kan inte eller inte felfritt startas med denna konfiguration. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Inga rörelseövervakningsfunktioner är frigivna. 2: Två interna bromsar har konfigurerats (p10202). 4: Ingen broms har konfigurerats (p10202). 8: Bromstesten är konfigurerad för en intern broms, men den säkra bromsstyrningen är inte frigiven (p9602/p9802). 16: Den säkra bromstesten och Safety utan givare är frigivna samtidigt (p9306/p9506). Detta är inte tillåtet. 32: Den säkra bromstesten och vektor-U/f styrning är frigivna. Den säkra bromstesten är inte möjlig med denna regleringstyp. Uppllysning: SBT: Safe Brake Test (säker bromstest)
Åtgärd:	Kontrollera parametreringen av bromstesten.

201786 <Ortsuppgift>SCC signalkällan ändrad**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Signalkällan i p10235 eller p10250 har ändrats.
Den nya signalkällan är omedelbart verksam.
Uppllysning:

SCC: Safety Control Channel

Se även: p10235, p10250

Åtgärd: Kvittera fel

201787 <Ortsuppgift>SBT motortyp olika**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Den för den säkra bromstesten inställda motortypen (p10204) stämmer inte överen med den via funktionsmodulen inställda motortypen (r0108.12).**Åtgärd:** Anpassa den inställda motortypen för den säkra bromstesten.

Uppllysning:

Alla parametrar för bromstesten, vilkas enhet är beroende av motortypen, skall kontrolleras.

Se även: p10204, p10209

201788 <Ortsuppgift>Automatiskt teststopp: Väntar på bortval av STO via SMM**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Funktionen STO är vald via Safety utökade funktioner eller det finns ett Safety-meddelande, som leder till STO. Det automatiska teststoppet har inte kunnat genomföras efter uppstarten. Efter bortval av STO genomförs det automatiska teststoppet.
Åtgärd:	Välj STO via Safety utökade funktioner. Häv orsaken för det befintliga Safety-meddelandet och kvittera felet.

201789 <Ortsuppgift>Automatiskt teststopp och bromstest vid val av teststopp inte tillåtet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Parametrering av det automatiska teststoppet (p9507.6/p9307.6) och bromstesten vid val av teststopp (p10203 = 2) är otillåtet.
Teststoppet genomförs inte automatiskt vid uppstart.

Åtgärd: - Korrigera parametreringen.
- Ställ in parameter p10203 skild från 2 eller inaktivera det automatisk teststoppet.
Upplysning:
För att genomföra det automatiska teststoppet är en varmstart eller POWER ON nödvändig.

201794 <Ortsuppgift>SI MOTION: Kontrollera modulovärdet för säker position via PROFIsafe

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Parametreringen av modulovärde för säker position via PROFIsafe (p9505) kan leda till ett språng i positionsärvärdet vid överkörning av det representativa området.

Representativt område:

- 32-bitsvärdet: +/-2048 varv
- 16-bitsvärdet: +/-2048 varv (avhängigt av p9574)

Åtgärd: Korrigera parametreringen.
Sätt p9505 lika med 2^n varv och lika med hela varv (alltså multipel av 360 °).
Upplysning:

Denna varning kan maskas bort för fallet, att det möjliga positionsärvärdessprånget för den aktuella applikationen kan tolereras resp. inte ställer till några problem, eftersom exempelvis det parameterade modulområdet "nästan heltalsmässigt" passar i det representativa området av +/- 2048 varv.

För att omparametrera varningen till "NO REPORT" får varningen inte finnas. Därför är följande sekvens nödvändig för omparametrering:

- Korrigera p9505 till " 2^n ".
- Omparametrera varningen med hjälp av p2118 och p2119.
- Ställ åter in p9505 till det önskade värdet.

201795 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Väntetiden efter att ha lämnat den säkra impulsradningen har löpt ut

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den givarlösa ärvärdesavkänningen för de utökade funktionerna utan val kunde inte aktiveras inom väntetiden 5 sekunder efter att den säkra impulsradningen hade lämnats.
En växling till tillståndet "Säker impulsradning" har åter skett.

- Åtgärd:**
- Kontrollera saknade frigivningar, vilka förhindrar att sätta servoregleringen i drift (r0046).
 - Utvärdera och åtgärda eventuellt befintliga felmeddelanden för det givarlösa ärvärdesfastställandet.

201796 <Ortsuppgift>SI P1 (CU): Väntar på kommunikation

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Servot väntar på att kommunikationen skall upprättas för att utföra de säkra funktionerna.

Upplysning:

I detta tillstånd är STO aktivt.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1: Väntar på kommunikationsuppbyggnad med SINUMERK.

2: Väntar på kommunikationsuppbyggnad med TM54F.

3: Väntar på kommunikationsuppbyggnad med PROFIsafe F-Host.

Åtgärd: Återställs inte meddelandet automatiskt efter en längre tid, genomförs beroende på kommunikationen följande kontroller:

För kommunikation med SINUMERIK gäller:

- Kontrollera och åtgärda ytterligare befintliga meddelanden till PROFIsafe-kommunikationen.

- Kontrollera i servoenheten att axeltillordning mellan den överordnade styrningen och servona är korrekt.

- Kontrollera och i förekommande fall sätt frigivningen av de säkra rörelseövervakningsfunktionerna för motsvarande axel i den överordnade styrningen.

För kommunikation med TM54F gäller:

- Kontrollera och åtgärda ytterligare befintliga meddelanden till DRIVE-CLiQ-kommunikationen med TM54F.

- Kontrollera inställningen av p10010. Här måste alla servoobjekt som styrs av TM54F vara listade.

För kommunikation med PROFIsafe F-Host gäller:

- Utvärdera ytterligare befintliga meddelanden till PROFIsafe-kommunikationen.

- Kontrollera drifttillståndet hos F-Host.

- Kontrollera kommunikationsförbindelsen med F-Host.

- Kontrollera kommunikationsförbindelsen med motormodulen/hydraulikmodulen. Det måste säkerställas, att motormodulen/hydraulikmodulen vid uppstart är ansluten till kontrollenheten och startas senast tillsammans med kontrollenheten. I annat fall, måste om motormodulen/hydraulikmodulen sätts in eller startas efteråt, en POWER ON genomföras för kontrollenheten.

Se även: p9601, p9801, p10010

201797 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Axel inte säkert refererad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den före avstängningen sparade stilleståndspositionen stämmer inte överens med den fastställda ärpositionen efter tillslag.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

1: Axeln inte säkert referenskörd.

2: Användarbekräftelse saknas.

Åtgärd: Om ingen säker automatisk referenskörning är möjlig, så måste användaren via softkey ge en användarbekräftelse för den nya positionen. Därvid blir denna position betecknad som säker.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

201798 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Teststopp pågår

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: Teststop är aktivt.
Åtgärd: Ingen nödvändig.
 Meddelandet tas tillbaka vid avslutat teststop.
 Upplysning:
 SI: Safety Integrated

201799 <Ortsuppgift>SI Motion P1 (CU): Acceptanstestmode aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Acceptanstestmoden är aktivt.

Det betyder följande:

- Börvärdets hastighetsbegränsning är avaktiverad (r9733).

- Standard ändlägesbrytare har avaktiverats under acceptanstest av funktionen SLP (SE) (vid intern EPOS, annars via r10234).

- Vid säkerhetsfunktioner med SINUMERIK gäller: POWER ON meddelandena de för säkra rörelseövervakningsfunktionerna, kan under acceptanstesten, kvitteras med kvitteringsmöjligheterna på den överordnade styrningen.

Åtgärd: Ingen nödvändig.

Meddelandet tas tillbaka när man lämnar acceptanstestmodet.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägen)

201800 <Ortsuppgift>DRIVE-CliQ: Hårdvara/konfiguration felaktig.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)

Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)

Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Ett fel har uppstått i DRIVE-CliQ-förbindelsen.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

100 ... 107:

Kommunikation via DRIVE-CliQ-sockel X100 ... X107 har inte växlat till cyklisk drift. Orsaken kan vara en felaktig uppbyggnad eller en konfiguration som leder till en omöjligt bustiming.

10:

Förlust av DRIVE-CliQ anslutning. Orsaken kan till exempel vara att DRIVE-CliQ anslutningen har lossnat från kontrollenheten eller att en kortslutning uppstår hos motorer med DRIVE-CliQ. Dessa fel kan kvitteras vid cyklisk kommunikation.

11:

Upprepade fel vid identifikation av anslutningen. Dessa fel kan kvitteras vid cyklisk kommunikation.

12:

En anslutning identifierades, men utbyte av deltagaridentifikation fungerar inte. Orsaken är troligen en defekt komponent. Dessa fel kan kvitteras vid cyklisk kommunikation.

- Åtgärd:**
- Till störningsnivå = 100 ... 107:
- Säkerställ enhetlig programvara i DRIVE-CLiQ komponenterna.
 - Undvik långa topologier vid korta strömregleringscykler.
- Till störningsnivå = 10:
- Kontrollera DRIVE-CLiQ anslutningen till kontrollenheten.
 - Undanröj kortslutning hos motorer med DRIVE-CLiQ.
 - Genomför POWER ON.
- Till störningsnivå = 11:
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Till störningsnivå = 12:
- Byt ut ifrågavarande komponenter.

201839 <Ortsuppgift>DRIVE-CLiQ-diagnos: Kabelfel till komponenten

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Felräknaren (r9936[0...199]) för övervakningen av DRIVE-CLiQ-förbindelsen/kabeln har ökats.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Komponentnumret.
Upplysning:
Komponentnumret anger komponenten vilkens matningskabel, med riktning från kontrollenheten, som är störd.
Varningen försvinner automatiskt efter 5 s, när inget ytterligare överföringsfel har uppstått.
Se även: r9936

- Åtgärd:**
- Kontrollera motsvarande DRIVE-CLiQ-kabel.
 - Kontrollera att skåppuppybyggnaden och kabelförläggningen överensstämmer med EMC-riktlinjerna.

201840 <Ortsuppgift>SMI: Komponent utan motordata hittad

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En SMI/DQI utan motordata har hittats (t.ex. SMI har satts in som reservdel).
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Komponentnummer från börtopologin.

- Åtgärd:**
1. Läs in SMI/DQI-data (motor-/givardata) från data back-up igen (p4690, p4691).
 2. Genomför en POWER ON för dessa komponenter (slå av/sätt på).
- Upplysning:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Se även: p4690, p4691

201900 <Ortsuppgift>PB/PN: Konfigurationstelegram felaktigt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	En styrning försöker att upprätta en förbindelse med ett felaktigt konfigureringstelegram. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1:	Uppbyggnad av förbindelse till fler servoobjekt än projekterat i enheten. Servoobjekten för processdatautbytet och deras ordningsföljd fastställs i p0978.
2:	För många PZD-dataord för utmatning eller inmatning till ett servoobjekt. Antalet möjliga PZD för ett servoobjekt anges genom antalet index i r2050/p2051.
3:	Ojämnt Byteantal för inmatning eller utmatning.
4:	Inställningsdatana för synkronisation accepteras inte. För ytterligare information se A01902.
211:	Okänt parameterblock.
223:	Taktsynkronisation för det i p8815[0] inställda PZD-snittstället är otillåten. Det körs fler än ett PZD-snittställe taktsynkront.
253:	PN Shared Device: Otillåten blandad konfiguration av PROFIsafe och PZD.
254:	PN Shared Device: Otillåten dubbelbeläggning av en slot/subslot.
255:	PN: Konfigurerat och existerande servoobjekt stämmer inte överens.
500:	Otillåten PROFIsafe-konfiguration för det i p8815[1] inställda snittstället. Det körs fler än ett PZD-snittställe med PROFIsafe.
501:	PROFIsafe-parameter felaktig (t.ex. F_Dest).
502:	PROFIsafe-telegrammet passar inte.
503:	PROFIsafe-förbindelsen förkastas så länge som ingen taktsynkron förbindelse finns (p8969). För ytterligare värden: Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontrollera bussprojekteringen på master- och slavsida.
 För varningsvärde = 1, 2:
 - Kontrollera listan över servoobjekt med processdatautbyte (p0978).
 Upplysning:
 Med p0978[x] = 0 utesluts alla av följande servoobjekt i listan från processdatautbytet.
 För varningsvärde = 2:
 - Kontrollera antalet dataord för utmatning och inmatning till ett servoobjekt.
 För varningsvärde = 211:
 - Säkerställ att offline-version <= online-version.
 För varningsvärde = 223, 500:
 - Kontrollera inställningen i p8839 och p8815.
 - Kontrollera om CBE20 är ansluten men inte projekterad.
 - Säkerställ, att endast ett PZD-snitttälle körs taktstarkt eller med PROFIsafe.
 För varningsvärde = 255:
 - Kontrollera konfigurerade servoobjekt.
 För varningsvärde = 501:
 - Kontrollera inställd PROFIsafe-adress (p9610).
 För varningsvärde = 502:
 - Kontrollera inställt PROFIsafe-telegram (p60022, p9611).

201902 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkron drift parametrering otillåten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Parametreringen av den taktsynkrona driften är otillåten.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 0: Busscykeltid Tdp < 0.5 ms.
 1: Busscykeltid Tdp > 32 ms.
 2: Busscykeltid Tdp är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid.
 3: Tidpunkten för ärvärdesavkänningen Ti > busscykeltid Tdp eller Ti = 0.
 4: Tidpunkten för ärvärdesavkänningen Ti är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid.
 5: Tidpunkten för börvärdesöverföringen To >= busscykeltid Tdp eller To = 0.
 6: Tidpunkten för börvärdesöverföringen To är ingen heltalsmultipl av strömregulatorns scannertid.
 7: Masterns applikationscykeltid Tmapc är ingen heltalsmultipl av varvtalsregulatorns scannertid.
 8: Bussreserv busscykeltid Tdp – datautbytestiden Tdx mindre än två strömregulators scannertider.
 10: Tidpunkten för börvärdesöverföringen To <= datautbytestiden Tdx + strömregulators scannertid.
 11: Masterns applikationscykeltid Tmapc > 14 x Tdp eller Tmapc = 0.
 12: PLL-toleransfönster Tpll_w > Tpll_w_max.
 13: Busscykeltid Tdp ingen multipl av alla grundtakter p0110[x].
 16: För COMM BOARD är tidpunkten för börvärdesavkänningen Ti mindre än två strömregulators scannertider.

Åtgärd: - Anpassa bussparametreringen Tdp, Ti, To.
 - Anpassa scannertiden för strömregulatorn resp. varvtalsregulatorn.
 För varningsvärde = 10:
 - Reducera Tdx genom att använda färre bussdeltagare eller kortare telegram.
 Upplysning:
 PB: PROFIBUS
 PN: PROFINET

201903 <Ortsuppgift>COMM INT: Mottagnings-konfigurationsdata ogiltig.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Konfigurationsdatana för mottagning har inte accepterats av servoenheten. Varningsvärde (r2124,decimal tolkning): Återkopplingsvärde för kontroll av konfigurationsdata för mottagning. 1: Anslutningsuppbyggnad till fler servoobjekt än som projekterats i enheten. Servoobjektet för processdatautbytet och dess ordningsföljd fastställs i p0978. 2: För många PZD-dataord för utmatning eller inmatning till ett servoobjekt. Antalet möjliga PZD för ett servoobjekt anges av antalet index i r2050/p2051. 3: Ojämnt Byteantal för inmatning eller utmatning. 4: Inställningsdatana för synkronisation accepteras inte. För ytterligare information se A01902. 5: Cyklisk drift inte aktiv. 501: PROFIsafe-parameter felaktig (t.ex. F_Dest). För ytterligare värden: Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Kontrollera konfigurationsdata för mottagning. För varningsvärde = 1, 2: Kontrollera listan över servoobjekt med processdatautbyte (p0978). Med p0978[x] = 0 utesluts alla servoobjekt med processdatautbyte i listan. För varningsvärde = 2: Kontrollera antalet dataord för utgång och ingång till ett servoobjekt. För varningsvärde = 501: Kontrollera den inställda PROFIsafe-adressen (p9610).

201910 <Ortsuppgift>Fältbuss: Börvärdes-timeout

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV3 (AV1, AV2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Mottagning av börvärdet från fältbuss-snittstället (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) har avbrutits. - Bussförbindelsen avbruten. - Kontrollern avslagen. - Kontrollern satt i läge STOPP. Se även: p2040
Åtgärd:	Säkerställ bussförbindelsen och sätt kontrollern i läge RUN. Upplysning för PROFIBUS slavredundans: Vid drift på en Y-link måste det säkerställas att slavparametreringen "DP-Alarm-Mode = DPV1" är inställt.

201911 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkron drift taktbortfall

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	Infeed: AV1 Servo: AV1 (AV3) Hla: AV1 (AV3)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Global-Control-Telegram för synkronisering av cyklen har i cyklisk drift upptäckt flera DP-cykler efter varandra eller har i flera DP-cykler efter varandra skadat det över det parameteringstelgrammet angivna tidsrastert (se buscykeltid Tdp och Tplw).

Åtgärd:

- Kontrollera den fysikaliska busskonfigurationen (Kablar, anslutningsdon, avslutningsmotstånd, skärmning, osv).
- Kontrollera om kommunikationen har avbrutits kortsiktigt eller långsiktigt.
- Kontrollera utnyttjandegraden för buss resp. kontroller (t.ex. busscykeltid Tdp för kort inställd).

PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkron drift livsteckenbortfall

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: AV1
Servo: AV1 (AV3)
Hla: AV1 (AV3)

Kvittering: GENAST

Orsak: Det maximalt tillåtna antalet livsteckensfel hos kontrollern (taktsynkron drift) har överskridits i cyklisk drift.

Åtgärd:

- Kontrollera den fysikaliska busskonfigurationen (kablar, anslutningsdon, avslutningsmotstånd, skärmning, osv).
- Ställ in inkopplingen av kontrollerns livstecken riktigt (p2045).
- Kontrollera, om livstecknen från kontrollern sänds riktigt (t.ex. skapa spår med STW2.12 ... STW2.15 och triggersignal ZSW 1.3).
- Kontrollera den tillåtna felfrekven i telegrammet (p0925).
- Kontrollera utnyttjandegraden för buss resp. kontroller (t.ex. busscykeltid Tdp för kort inställd).

Upplysning:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <Ortsuppgift>COMM INT: Övervakningstiden för livstecken har löpt ut

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion:

Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Övervakningstiden för livsteckenräknaren har löpt ut.
Förbindelsen mellan servot och den överordnade styrningen (SIMOTION, SINUMERIK) är bruten av följande orsaker:

- Styrningen återställts.

Dataöverföringen till styrningen är avbruten.

Åtgärd:

- Avvakta återstart av styrningen.
- Återställ dataöverföringen till styrningen.

201914 <Ortsuppgift>COMM INT: Övervakningstiden för konfiguration har löpt ut

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion:

Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Övervakningstiden för konfigurationen har löpt ut.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0: Överföring av sändnings-konfigurationsdata har tidsmässigt överskridits.
1: Överföring av mottagnings-konfigurationsdata har tidsmässigt överskridits.

Åtgärd:

- Kvittera befintliga störningar.
- Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version.
- Kontakta Hotline.

201915 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkron drift livsteckenbortfall servoobjekt 1

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Samlingsmeddelande för problem med masterns livstidstecken (taktsynkron drift) för servoobjekt 1 (kontrollenhet).
Synkronisationen med mastern går förlorad vid central mätning.

Åtgärd: Upplysning:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201920 <Ortsuppgift>PROFIBUS: Avbrott av cyklisk anslutning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den cykliska anslutningen till PROFIBUS master har avbrutits.

Åtgärd: Skapa PROFIBUS-förbindelse och aktivera PROFIBUS-mastern i cyklisk drift.
Upplysning:
Finns ingen kommunikation med en överordnad styrning, bör för att undertrycka detta meddelande p2030 = 0 ställas in.
Se även: p2030

201921 <Ortsuppgift>PROFIBUS: Börvärde mottaget efter To

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: PROFIBUS masterns utgångsdata (sättvärde) mottas vid fel tidpunkt inom PROFIBUS cyklen.

Åtgärd: - Kontrollera busprojekteringen.
- Kontrollera parametrar för taktsynkronisering (säkerställ To > Tdx).
Upplysning:
To: Tidpunkt för börvärdesövertagande.
Tdx: Data utbytes tid

201930 <Ortsuppgift>PB/PN Strömregulatorscannertid taktsynkront olika

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Strömregulatorscannertiden för alla servon vid taktsynkron drift måste ställas in lika.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Numret på servoobjektet med avvikande strömregulatorscannertid.

Åtgärd: Ställ in strömregulatorscannertiderna lika (p0115[0]).
Uppllysning:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Se även: p0115

201931 <Ortsuppgift>PB/PN Varvtalsregulatorscannertid taktsynkront olika

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varvtalsregulatorscannertiden för alla servon vid taktsynkron drift måste ställas in lika.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Numret på servoobjektet med avvikande varvtalsregulatorscannertid.

Åtgärd: Ställ in varvtalsregulatorscannertiderna lika (p0115[1]).
Uppllysning:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Se även: p0115

201932 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkronisation saknas vid DSC

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det finns ingen taktsynkronisation eller taktsynkront livstecken och DSC är valt.
Uppllysning:
DSC: Dynamisk servo kontroll
Se även: p0922, p1190, p1191

Åtgärd: Ställ in taktsynkronisation över bussprojekteringen och överför taktsynkrona livstecken.
Se även: r2064

201940 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkronitet har ännu inte uppnådd

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Bussen befinner sig i tillståndet datautbyte (Data Exchange) och över parametreringstelegrammet har taktsynkron drift valts. Synkroniseringen med den från mastern angivna takten kunde inte genomföras.
- Mastern sänder inte ut några isokrona Global-Control-Telegram, trots att taktsynkron drift har valts över bussprojekteringen.

- Mastern använder en annan isokon DP-takt än den som överfördes till slaven i parametreringstelegrammet.
- Minst ett servoobjekt har impulsfrigivning (inte ens PROFIBUS-/PROFINET-styrda).
Åtgärd: - Kontrollera masterapplikationen och bussprojekteringen.
- Kontrollera konsistensen mellan taktinmatning vid slavprojektering och taktinställning på mastern.
- Säkerställ, att inget servoobjekten har impulsfrigivning. Frige impulserna först efter det att PROFIBUS-/PROFINET-servona har synkroniserats.

Uppllysning:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsignal saknas vid busuppbyggnad**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Bussen befinner sig i tillstånd datautbyte (Data Exchange) och över parametreringstelegrammet har taktsynkron drift valts. Global-Control-Telegram för synkroniteten tas inte emot.**Åtgärd:** Kontrollera masterapplikation och busprojektering.

Upplysning:

PB: PROFIBUS

PN: PROFINET

201943 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsignal störd vid busuppbyggnad**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Bussen befinner sig i tillstånd datautbyte (Data Exchange) och över parametreringstelegrammet har taktsynkron drift valts. Global-Control-Telegram för synkroniteten tas emot oregelbundet.

- Mastern sänder ut ett oregelbundet Global-Control-Telegram.

- Mastern använder en annan isokon DP-Takt än den som överfördes till slaven i parametreringstelegrammet.

Åtgärd: - Kontrollera masterapplikation och busprojektering.

- Kontrollera konsistensen mellan taktinmatning vid slavprojektering och taktinställningen på mastern.

Upplysning:

PB: PROFIBUS

PN: PROFINET

201944 <Ortsuppgift>PB/PN Livsteckensynkronitet ej uppnådd**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Bussen befinner sig i tillstånd datautbyte (Data Exchange) och över parametreringstelegrammet har taktsynkron drift valts. Synkroniseringen av masterlivstecken (STW2.12 ... STW2.15) kunde inte genomföras eftersom livstecknen har ändrats på annat sätt än i det projekterade tidsrastret Tmapc.**Åtgärd:** - Säkerställ att mastern har inkrementerar livstecknen korrekt i Master-applikationstakten Tmapc.

- Ställ in inkopplingen av masterns livstecken riktigt (p2045).

Upplysning:

PB: PROFIBUS

PN: PROFINET

201945 <Ortsuppgift>PROFIBUS: Förbindelse till publishern störd**Meddelandevärde:** Felorsak: %1 bin**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Förbindelsen till minst en publisher vid PROFIBUS tvärförbindelse är störd.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 0 = 1: Publisher med adress i r2077[0], förbindelsen störd.

...

Bit 15 = 1: Publisher med adress i r2077[15], förbindelsen störd.

Åtgärd: - Kontrollera PROFIBUS kabeln.
- Genomför en första idrifttagning av publishern med den störd förbindelsen.
Se även: r2077

201946 <Ortsuppgift>PROFIBUS: Förbindelse till publishern avbruten

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: För detta servoobjekt har förbindelsen avbrutits till minst en publisher för PROFIBUS peer-to-peer data överförning i cyklisk drift.
Störvärde (r0949, binär tolkning):
Bit 0 = 1: Publisher med adress i r2077[0], förbindelsen avbruten.

...

Bit 15 = 1: Publisher med adress i r2077[15], förbindelsen avbruten.

Åtgärd: - Kontrollera PROFIBUS kabeln.
- Kontrollera tillståndet för publishern med den avbrutna förbindelsen.
Se även: r2077

201950 <Ortsuppgift>PB/PN Taktsynkron drift synkroniseringen har slagit fel

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV1 (INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Synkroniseringen av takten i Global-Control-Telegram har slagits fel. Den interna takten påvisar en oväntad förskjutning.

Åtgärd: Endast för siemensintern feldiagnos.

Upplysning:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <Ortsuppgift>CU SYNC: applikationscykel synkronisering saknas

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Om DRIVE-CLiQ-komponenter med olika applikationstakt arbetar på en DRIVE-CLiQ-port, kräver detta en synkronisation med kontrollenheten. Denna synkronisation har misslyckats.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

- Åtgärd:**
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
 - Uppgradera mjukvaran för DRIVE-CLiQ-komponenterna.
 - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten.

Upplysning:

För en styrningsutökning (t.ex. CX32, NX10) gäller:

Kontrollera om det föreligger felmeddelanden från styrningsutökningen och vid behov häv dessa.

201952 <Ortsuppgift>CU DRIVE-CLiQ: Synkronisering av komponenter som inte stöds

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den förhandenvarande systemkonfigurationen erfordrar understöd av synkroniseringen mellan bastakt, DRIVE-CLiQ-takt och applikationstakt genom de anslutna DRIVE-CLiQ komponenterna.

Alla DRIVE-CLiQ-komponenter förfogar dock inte över detta.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Komponentnummer för den första felaktiga DRIVE-CLiQ-komponenten.

Åtgärd: Uppgradering av den komponent i programvaran som angivits i störningsnivån.

Upplysning:

Eventuellt ytterligare komponenter i DRIVE-CLiQ stängen skall likaledes uppdateras.

201953 <Ortsuppgift>CU SYNC: synkronisering ej avslutad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Efter start av servosystemet startades synkroniseringen mellan bastakt, DRIVE-CLiQ-takt och applikationstakt men är ännu inte avslutad inom den tolererade tiden.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Om felet uppstår efter att servots scannertid har ändrats, måste om en plintmodul 31 (TM31) finns, scannertiderna (p0115, p4099) ställas in till en heltalsmultipl av servotakten (p0115).

201954 <Ortsuppgift>CU DRIVE-CLiQ: Synkronisering ej framgångsrik

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Synkronisationen mellan bastakt, DRIVE-CLiQ-takt och applikationstakt har startats men kunde inte avslutas framgångsrikt (t.ex. efter uppstarten).

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: 1. Åtgärda orsaken till eventuellt aktivt DRIVE-CLiQ-fel.

2. Initiera ny synkronisation, t.ex. genom:

- PROFIBUS-mastern tas ut och sätts in på nytt.

- Återstarta PROFIBUS-mastern.

- Stäng av och starta åter kontrollenheten.

- Genomför hårdvaru-reset för kontrollenheten (knappen RESET, p0972).

- Genomför parameter-reset med laddning av de lagrade parametrarna (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955 <Ortsuppgift>CU DRIVE-CliQ: Synkronisering DO inte avslutad**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Efter start av servosystemet startades synkroniseringen mellan bastakt, DRIVE-CliQ-takt och applikationstakt men är ännu inte avslutad inom den tolererade tiden.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: Gör en POWER ON vid alla DO komponenter (Stäng av/på)**201970 <Ortsuppgift>CBE25: Avbrott cyklisk förbindelse****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den cykliska förbindelsen med en PROFINET-kontroller är avbruten.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Numret på den avbrutna förbindelsen.

Åtgärd: Åstadkom PROFINET-förbindelse och aktivera PROFINET-kontroller i cyklisk drift.**201971 <Ortsuppgift>CBE25: Maximalt antal kontrollrar överskridet****Meddelandevärde:** Info 1: %1, Info 2: %2**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: En kontroller försöker att bygga upp en förbindelse med servona och överskrider därvid det tillåtna antalet PROFINET-förbindelser.
 Varningen försvinner automatiskt efter ca. 30 sekunder.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = info 2
 Info 1 = 0: Antalet RT förbindelser överskriden
 Info 1 > 0: Antalet IRT förbindelser överskriden
 Info 2: Tillåtet antalet förbindelser

Åtgärd: Kontrollera projekteringen av PROFINET-kontrollern och inställningen av p8929.**201972 <Ortsuppgift>PROFINET: En andra kontroller saknas****Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: PROFINET-funktionen "Shared Device" har aktiverats (p8929 = 2). Trots detta finns bara anslutning till en PROFINET-kontroller.

Åtgärd: Kontrollera projekteringen av PROFINET-kontrollern och inställningen av p8929.**201979 <Ortsuppgift>PROFINET: Internt fel vid cyklisk dataöverföring****Meddelandevärde:** %1

Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	De cykliska ärvärdena och/eller börvärdena har inte överförts inom de projekterade tiderna. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	Ställ in T_io_input resp. T_io_output korrekt.

201980 <Ortsuppgift>PN: Avbrott cyklisk förbindelse
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den cykliska förbindelsen med en PROFINET-kontroller är avbruten. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Numret på den avbrutna förbindelsen.
Åtgärd:	Åstadkom PROFINET-förbindelse och aktivera PROFINET-kontroller i cyklisk drift.

201981 <Ortsuppgift>PN: Maximalt antal kontrollrar överskridet
Meddelandevärde: Info 1: %1, Info 2: %2

Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	En kontrollar försöker att bygga upp en förbindelse med servona och överskrider därvid det tillåtna antalet PROFINET-förbindelser. Varningen försvinner automatiskt efter ca. 30 sekunder. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): yyyyxxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = info 2 Info 1 = 0: Antalet RT förbindelser överskriden Info 1 > 0: Antalet IRT förbindelser överskriden Info 2: Tillåtet antalet förbindelser
Åtgärd:	Kontrollera projekteringen av PROFINET-kontrollern och inställningen av p8929.

201982 <Ortsuppgift>PROFINET: En andra kontrollar saknas
Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	PROFINET-funktionen "Shared Device" har aktiverats (p8929 = 2). Trots detta finns bara anslutning till en PROFINET-kontroller.
Åtgärd:	Kontrollera projekteringen av PROFINET-kontrollern och inställningen av p8929.

201989 <Ortsuppgift>PROFINET: Internt fel vid cyklisk dataöverföring
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	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: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: De cykliska ärvärdena och/eller börvärdena har inte överförts inom de projekterade tiderna.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd: Ställ in T_io_input resp. T_io_output korrekt.

201990 <Ortsuppgift>USS: PZD konfiguration felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Konfigurationen av processdata (PZD) för USS-protokollet är felaktigt.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
2: PZD-antalet (p2022) för stort för det första servoobjektet (p978[0]).
Antalet möjliga PZD för ett servoobjekt anges genom antalet index i r2050/p2051.

Åtgärd: För störvärde = 2:
Kontrollera antalet USS PZD (p2022) och maximal antalet PZD (r2050/p2051 för det första servoobjektet (p0978[0])).

202000 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Start inte möjlig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionsgeneratoren har precis startat.

Åtgärd: Stanna funktionsgeneratoren och starta därefter eventuellt på nytt.
Uppllysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.
Se även: p4800

202005 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Servo existerar inte.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det för anslutning angivna servoobjektet existerar inte.
Se även: p4815

Åtgärd: Använd förhandenvarande servoobjekt med motsvarande nummer.
Uppllysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.
Se även: p4815

202006 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Inget servo för anslutning har angivits

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Inget servo för anslutning har angivits i p4815.
 Se även: p4815
Åtgärd: Minst ett servo måste anges för inkoppling i p4815.
 Upplysning:
 Varningen återställs enligt följande:
 - Åtgärda orsaken till varningen.
 - Starta funktionsgeneratorn på nytt.
 Se även: p4815

202007 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Servo inget SERVO/VECTOR/DC_CTRL

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Det för anslutning angivna servoobjektet är inget SERVO/VECTOR eller DC_CTRL.
 Se även: p4815
Åtgärd: Använd ett SERVO/VECTOR/DC_CTRL servoobjekt med motsvarande nummer.
 Upplysning:
 Varningen återställs enligt följande:
 - Åtgärda orsaken till varningen.
 - Starta funktionsgeneratorn på nytt.

202008 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Servot har angivits flera gånger

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Det för inkoppling angivna servoobjektet har redan angivits.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Servoobjektnumret på det flera gånger angivna servoobjektet.
Åtgärd: Ange ett annat servoobjekt.
 Upplysning:
 Varningen återställs enligt följande:
 - Åtgärda orsaken till varningen.
 - Starta funktionsgeneratorn på nytt.

202009 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Driftart otillåten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Den inställda driftarten (p1300) hos servoobjektet är otillåten för inkoppling av funktionsgeneratorn.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Numret på det påverkade servoobjektet.

Åtgärd: Ändra driftarten för detta servoobjekt till p1300 = 20 (Varvtalsreglering utan givare) eller p1300 = 21 (Varvtalsreglering med givare).
Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.

202010 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Varvtalsbörvärde från servot är inte noll

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varvtalsbörvärdet för ett för inkoppling angivet servo, är större än det i p1226 inställda värdet för stilleståndsidentifiering.

Åtgärd: Sätt varvtalsbörvärdet, för alla för inkoppling angivna servona, på noll.

Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.

202011 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Varvtalsärvvärde från servot är inte noll

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varvtalsärvvärdet för ett för inkoppling angivet servo, är större än det i p1226 inställda värdet för stilleståndsidentifiering.

Åtgärd: Innan start av funktionsgeneratoren sätt det aktuella servot på varvtal noll.

Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.

202015 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Servofrigivningar saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det saknas styrning från överordnad styrning och/eller frigivning av ett för inkoppling angivet servo.
Se även: p4815

Åtgärd: Hämta styrning från överordnad styrning för det angivna servoobjektet och sätt alla frigivningar.

Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.

202016 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Magnetisering pågår

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Magnetiseringen har ännu inte avslutats för ett servoobjekt som skall anslutas.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Numret på aktuellt servoobjekt.
Se även: p4815

Åtgärd: Vänta på magnetisering av motorn (r0056.4).
Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.
Se även: r0056

202020 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Parametern är inte ändringsbar.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid aktiverad funktionsgenerator (p4800 = 1) kan deras parametrering inte ändras.
Se även: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829

Åtgärd: - Stoppa funktionsgeneratoren innan parametrering (p4800 = 0).
- Starta eventuellt funktionsgeneratoren (p4800 = 1).
Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.
Se även: p4800

202025 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Periodlängd för liten

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Värdet för periodlängd är för litet.
Se även: p4821

Åtgärd: Kontrollera och anpassa värdet för periodlängden.
Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratoren på nytt.
Se även: p4821

202026 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Pulsbredd för stor

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den inställda pulsbredden är för stor.
Pulsbredden måste vara mindre än periodlängden.
Se även: p4822

Åtgärd: Minska pulsbredden.
 Upplysning:
 Varningen återställs enligt följande:
 - Åtgärda orsaken till varningen.
 - Starta funktionsgeneratorn på nytt.
 Se även: p4821, p4822

202030 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Fysikalisk adress är lika med noll

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den angivna fysikaliska adressen har värdet noll.

Se även: p4812

Åtgärd: Sätt den fysikaliska adressen på ett värde skiljt från noll.

Upplysning:

Varningen återställs enligt följande:

- Åtgärda orsaken till varningen.

- Starta funktionsgeneratorn på nytt.

Se även: p4812

202040 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Offsetvärdet är otillåtet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Offsetvärdet är större än värdet för den övre begränsningen eller mindre än värdet för den nedre begränsningen.

Se även: p4826

Åtgärd: Anpassa offsetvärdet motsvarande.

Upplysning:

Varningen återställs enligt följande:

- Åtgärda orsaken till varningen.

- Starta funktionsgeneratorn på nytt.

Se även: p4826, p4828, p4829

202041 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Bandbreddsvärdet är otillåtet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Bandbredden är beroende på tidsluckans takt för funktionsgeneratorn antingen inställd för lågt eller för högt. Beroende på tidsluckans takt har bandbredden fastställts enligt följande: $\text{Bandbredd_max} = 1 / (2 \times \text{tidsluckans takt})$ $\text{Bandbredd_min} = \text{Bandbredd_max} / 100000$ Exempel: Mottagande: $p4830 = 125 \mu\text{s}$ --> $\text{Bandbredd_max} = 1 / (2 \times 125 \mu\text{s}) = 4000 \text{ Hz}$ --> $\text{Bandbredd_min} = 4000 \text{ Hz} / 100000 = 0.04 \text{ Hz}$ Upplysning: p4823: Funktionsgenerator bandbredd p4830: Funktionsgenerator:tidsluckans takt Se även: p4823, p4830
Åtgärd:	Kontrollera värdet för bandbredden och anpassa motsvarande. Upplysning: Varningen återställs enligt följande: - Åtgärda orsaken till varningen. - Starta funktionsgeneratorn på nytt.

202047 <Ortsuppgift>Funktionsgenerator: Tidsluckan takt är ogiltig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den utvalda tidsluckans takt motsvarar ingen förhandenvarande tidslucka.
Se även: p4830

Åtgärd: Mata in takten för en förhandenvarande tidslucka. Tidsluckan kan läsas ut i p7901.
Upplysning:
Varningen återställs enligt följande:
- Åtgärda orsaken till varningen.
- Starta funktionsgeneratorn på nytt.
Se även: r7901

202050 <Ortsuppgift>Bana: Start inte möjlig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Banan har precis startat.
Se även: p4700

Åtgärd: Stanna banan och starta därefter eventuellt på nytt.

202051 <Ortsuppgift>Trace: Inspelning på grund av know-how-skydd inte möjligt

Meddelandevärde: angående %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: TRACE-inspelningen är inte möjlig, eftersom minst en använd signal eller triggersignal är know-how-skyddad.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Inspelning 0
2: Inspelning 1
3: Inspelning 0 och 1
Se även: p4700, p4711, p4730, p4731, p4732, p4733, p4734, p4735, p4736, p4737

Åtgärd: - Lås temporärt upp eller avaktivera know-how-skyddet (p7766).
- Lägg in signalen i OEM-undantagslista (p7763, p7764).
- Vid behov spela inte in signalen.
Se även: p7763, p7764

202055 <Ortsuppgift>Bana: Uppteckningslängd för liten

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Värdet för uppteckningstiden är för liten
Minimum är det dubbla värdet för uppteckningstakten.
Se även: p4721

Åtgärd: Kontrollera och anpassa motsvarande värdet för uppteckningstiden.

202056 <Ortsuppgift>Bana: Uppteckningstakt för liten

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den valda uppteckningstakten är mindre än den inställda grundtakten 0 (p0110[0]).
Se även: p4720

Åtgärd: Höj värdet på uppteckningstakten.

202057 <Ortsuppgift>Bana: Tidsluckan takt är ogiltig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den utvalda tidsluckans takt motsvarar ingen förhandenvarande tidslucka.
Se även: p4723

Åtgärd: Mata in takt för en förhandenvarande tidslucka. Tidsluckan kan läsas ut i p7901.
Se även: r7901

202058 <Ortsuppgift>Trace: Tidsluckans takt ogiltig för ändlös trace

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den valda tidsluckans takt kan inte användas för den ändlösa tracen.
Se även: p4723

Åtgärd: Mata in takten för en förhandenvarande tidslucka med en cykeltid ≥ 2 ms vid upp till 4 ritkanaler per trace eller ≥ 4 ms från och med 5 ritkanaler per trace och uppåt.
Tidluckan kan utläsas via p7901.
Se även: r7901

202059 <Ortsuppgift>Trace: Tidsluckans takt ogiltig för 2 x 8 ritkanaler

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den valda tidsluckans takt kan vid fler än 4 inspelningskanaler inte användas.
Se även: p4723

Åtgärd: Mata in takten för en förhandenvarande tidslucka med en cykeltid ≥ 4 ms eller reducera antalet ritkanaler till 4 per trace.
Tidluckan kan utläsas via p7901.
Se även: p4702, r7901

202060 <Ortsuppgift>Bana: Uppteckningssignalen saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: - Ingen uppteckningssignal har angetts.
- Den angivna signalen är inte giltig.
Se även: p4730, p4731, p4732, p4733

Åtgärd: - Ange uppteckningssignal.
- Kontrollera om den förhandenvarande signalen från banan kan upptecknas.

202061 <Ortsuppgift>Bana: Signalen är ogiltig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: - Den angivna signalen existerar inte.
- Kontrollera om den förhandenvarande signalen kan inte upptecknas med banan.
Se även: p4730, p4731, p4732, p4733

Åtgärd: - Ange uppteckningssignal.
- Kontrollera om den förhandenvarande signalen från banan kan upptecknas.

202062 <Ortsuppgift>Bana: Triggersignalen är ogiltig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: - Ingen triggersignal har angetts.
- Den angivna signalen existerar inte.
- Den angivna signalen är ingen fastpunkt signal.
- Den angivna signalen kan inte användas som triggersignal för banan.
Se även: p4711

Åtgärd: Ange en giltig triggersignal.

202063 <Ortsuppgift>Bana: Ogiltig datatyp**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den angivna datatypen för signalvalet av fysikalisk adress, är ogiltig.
Se även: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733**Åtgärd:** Använd en giltig datatyp.

202070 <Ortsuppgift>Bana: Parametern är inte ändringsbar.**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid aktiverad bana kan dess parametrering inte ändras.
Se även: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795**Åtgärd:** - Stoppa banan innan parametrering.
- Återstarta eventuellt banan.

202075 <Ortsuppgift>Bana: Förtrigningstid för stor**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den inställda förtrigningstiden måste vara mindre än värdet för uppteckningslängden
Se även: p4721, p4722**Åtgärd:** Kontrollera värdet för förtriggertiden och anpassa motsvarande.

202080 <Ortsuppgift>Trace: Parametrering raderad på grund av enhetsomkoppling**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** På grund av en enhetsomkoppling resp. en ändring av referensparameter har parametreringen av tracen i servoenheten raderats.**Åtgärd:** Starta trace på nytt.

202085 <Ortsuppgift>Meddelandefunktion: Parametrering felaktig**Meddelandevärde:** Parameter: %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid start av den variabla meddelandefunktionen har en felaktig parametrering fastställts.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Fel inställd parameter.
Se även: p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299

Åtgärd: Korrigera parametern och starta på nytt.
 Upplysning:
 Varningen försvinner automatiskt vid stopp eller vid lyckad start av den variabla meddelandefunktionen (p3290.0).

202095 <Ortsuppgift>MTrace 0: Multipeltrace kan inte aktiveras

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: I kombination med en multipel trace är följande funktioner eller inställningar inte tillåtna (traceinspelning 0):

- Mätfunktion.
- Långtidstrace.
- Triggervillkor "Direkt inspelningsstart" (IMMEDIATE).
- Triggervillkor "Start med funktionsgenerator" (FG_START).

Åtgärd:

- Vid behov avaktivera multipel trace (p4840[0] = 0).
- Avaktivera icke tillåten funktion eller inställning.

Se även: p4840

202096 <Ortsuppgift>MTrace 0: Kan inte sparas

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det är inte möjligt att spara mätresultatet av en multipel trace på minneskortet (traceinspelning 0).
 En multipel trace startas inte resp. avbryts.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

- 1: Minneskortet inte nåbart.
- Kortet är inte insatt eller blockeras av en monterad USB-enhet.
- 3: Minnesförloppet för långsamt.
- En andra trace har avslutats innan mätresultatet från den första tracen kunde sparas.
- Skrivningen av mätresultatfilerna på kortet blockeras av parameter sparas.
- 4: Minnesförloppet avbrutet.
- Exempelvis kunde en behövd fil för förloppet spara data inte längre hittas.

Se även: p4840

Åtgärd:

- Sätt in resp. tag bort minneskortet.
- Använd ett större minneskort.
- Konfigurera längre tracetid eller använd ändlös trace.
- Undvik att spara parametrar under pågående multipel trace.
- Kontrollera om andra funktioner just nu har access till mätresultatfilerna.

202097 <Ortsuppgift>MTrace 1: Multipeltrace kan inte aktiveras

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: I kombination med en multipel trace är följande funktioner eller inställningar inte tillåtna (traceinspelning 1):

- Mätfunktion.
- Långtidstrace.
- Triggervillkor "Direkt inspelningsstart" (IMMEDIATE).
- Triggervillkor "Start med funktionsgenerator" (FG_START).

Åtgärd:

- Vid behov avaktivera multipel trace (p4840[1] = 0).
- Avaktivera icke tillåten funktion eller inställning.

Se även: p4840

202098 <Ortsuppgift>MTrace 1: Kan inte sparas

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det är inte möjligt att spara mätresultatet av en multipel trace på minneskortet (traceinspelning 1).
En multipel trace startas inte resp. avbryts.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Minneskortet inte nåbart.
- Kortet är inte insatt eller blockeras av en monterad USB-enhet.
3: Minnesförloppet för långsamt.
- En andra trace har avslutats innan mätresultatet från den första tracen kunde sparas.
- Skrivningen av mätresultatfilerna på kortet blockeras av parameter sparas.
4: Minnesförloppet avbrutet.
- Exempelvis kunde en behövd fil för förloppet spara data inte längre hittas.
Se även: p4840

Åtgärd:

- Sätt in resp. tag bort minneskortet.
- Använd ett större minneskort.
- Konfigurera längre tracetid eller använd ändlös trace.
- Undvik att spara parametrar under pågående multipel trace.
- Kontrollera om andra funktioner just nu har access till mätresultatfilerna.

202099 <Ortsuppgift>Trace: Kontrollenhetens minnesutrymme ej tillräckligt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det ännu tillgängliga minnesutrymmet i kontrollenheten räcker inte längre för funktionen Trace.

Åtgärd: Reducera minnesutrymmet, till exempel enligt följande:

- Förkorta uppteckningslängden.
- Höj uppteckningstakten.
- Minska antalet uppteckningssignaler.

Se även: r4708, r4799

202100 <Ortsuppgift>Servo: Beräknad dödtid för strömregulatorn för kort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Värdet i p0118 leder till en taktdödtid eftersom det ligger före börvärdestillgängligheten.
Möjliga orsaker:

- En parameter-back-up med version högre än 4.3 har laddats till en version lägre än eller lika med 4.3.
- Anläggningsegenskaperna passar inte längre till parametreringen efter ett utbyte av komponenter.

Varningsvärde (r2134, flytande komma):
Minsta värdet för p0118, för vilket ingen dödtid längre uppkommer.

Åtgärd:

- Sätt p0118 till värdet noll.
- Sätt p0118 till ett värde större än eller lika med varningsvärdet (för p1810.11 = 1).
- Sätt p0117 (från enheten) på automatisk inställning (p0117 = 1).
- Kontrollera programvaruversionerna för de berörda komponenterna.

Se även: p0117, p0118

202150 <Ortsuppgift>OA: Applikation ej laddbar

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Systemet kunde inte ladda en OA-applikation.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
16:
Snittställeversionen i DCB-användarbiblioteket är inte kompatibelt med det laddade DCC-standardbiblioteket.
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

För varningsvärde = 16:
Ladda ett (till snittstället hos DCC-standardbibliotek) kompatibelt DCB-användarbibliotek.
Upplysning:
OA: Open Architecture
Se även: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Ortsuppgift>OA: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Inuti en OA-applikation har ett internt mjukvarufel uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut kontrollenheten.

Upplysning:
OA: Open Architecture
Se även: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Ortsuppgift>OA-: Inte tillräckligt minne

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV1

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	På denna kontrollenhet har för många funktioner konfigurerats (t. ex. för många servon, funktionsmoduler, datablock, OA-applikationer, block, osv.). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd:	- Ändra konfigurationen för denna kontrollenhet (t. ex. färre servon, funktionsmoduler, datablock, OA-applikationer, block, osv.). - Sätt i ytterligare kontrollenheter. Uppllysning: OA: Öppen arkitektur

203000 <Ortsuppgift>NVRAM fel vid aktion**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: Vid utförandet av aktionen p7770 = 1 eller 2 för NVRAM-data uppkom ett fel.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyxx hex: yy = felorsak, xx = applikations-ID
yy = 1:
Aktionen p7770 = 1 stöds inte i aktuell version när Drive Control Chart (DCC) är aktiverat för berört servoobjekt.
yy = 2 :
Datalängden för den angivna applikationen skiljer sig mellan NVRAM och back-up.
yy = 3:
Datanas checksumma i p7774 är felaktig.
yy = 4:
Inga data finns att ladda.
Se även: p7770

Åtgärd: - Avhjälj felorsaken.
- Vid behov starta aktionen på nytt.

203001 <Ortsuppgift>NVRAM checksumma felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: Vid utvärdering av de icke flyktiga datana (NVRAM) på kontrollenheten har ett checksummafel uppstått.
De berörda NVRAM-datana har raderats.

Åtgärd: Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

203500 <Ortsuppgift>TM: Initiering**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV1 (AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Vid initialisering av plintmodulen, plintarna för kontrollenheten eller plintkort 30 har ett internt mjukvarufel uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
yxxx dex
y = Endast för Siemens-intern feldiagnos
xxx = Komponentnummer (p0151)

Åtgärd:

- Stäng av/sätt på spänningsförsörjningen till kontrollenheten.
- Kontrollera DRIVE-CLiQ-anlutningen.
- Byt eventuellt ut plintmodulen.

Plintmodulen skall anslutas direkt till en DRIVE-CLiQ-anlutning på kontrollenheten.
Om felet uppkommer på nytt, byt ut plintmodulen.

203501 <Ortsuppgift>TM: Ändring av samplingstiden

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Samplingstiden för in-/utgångarna har ändrats.
Denna ändring blir giltig först efter nästa uppstart.

Åtgärd: Genomför POWER ON.

203505 <Ortsuppgift>Analogingång kabelbrott

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Kabelbrottsövervakningen för en analogingång har löst ut.

Åtgärd: Kontrollera kableringen efter avbrott.

203505 <Ortsuppgift>Analogingång kabelbrott

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: CU_LINK, CU_NX_828, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Kabelbrottsövervakningen för en analogingång har löst ut.
Analogingångens ingångsström har överskridit det i p4061[x] parameterade tröskelvärde.
Index x = 0: Analogingång 0 (X521.1/X521.2)
Index x = 1: Analogingång 1 (X521.3/X521.4)
Störvärde (r0949, decimal tolkning):

yxx dec

y = analogingång (0 = analogingång 0 (AI0), 1 = analogingång 1 (AI1))

xxx = komponentnumret (p0151)

Upplysning:

Kabelbrottsövervakningen är aktiv vid följande typer av analogingångar:

p4056[x] = 3 (unipolära strömingångar övervakade (+4 ... +20 mA)

Åtgärd:

- Kontrollera om anslutningen har avbrott.
- Kontrollera storleken på den inmatade strömmen, eventuellt är den inmatade signalen för låg.
- Kontrollera belastningsmotståndet (250 Ohm).

Upplysning:

Den av plintmodulen uppmätta ingångsströmmen kan utläsas i r4052[x].

För p4056[x] = 3 (strömingången unipolärt övervakad (+4 ... +20 mA)) gller:

En ström lägre än 4 mA visas inte i r4052[x], utan r4052[x] = 4 mA ges ut.

203505 <Ortsuppgift>CU: Analogingång trådbrott

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: CU_I_828, CU_I_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Kabelbrottsövervakningen för en analogingång har löst ut. Den analoga ingångens ingångsström har underskridit det i p0761[0] parameterade tröskelvärde. p0756[0]: Analogingång 0 (X131.7/X131.8) Störvärde (r0949, decimal tolkning): Upplysning: Kabelbrottsövervakningen är aktiv för följande typ av analogingång: p0756[0] = 3 (4 ... 20 mA med övervakning)
Åtgärd:	- Kontrollera om anslutningen till signalkällan har avbrott. - Kontrollera storleken på den inmatade strömmen, eventuellt är den inmatade signalen för låg. - Kontrollera lastmotståndet (250 Ohm). Upplysning: - Den av analogingången uppmätta ingångsströmmen kan utläsas i r0752[0]. Vid p756[0] = 3 (unipolär strömingång övervakad (+4 ... +20mA)) gäller: En ström mindre än 4 mA visas inte i r752[0], utan utges som r752[0] = 4 mA.

203506 <Ortsuppgift>Spänningsförsörjning 24V saknas**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** 24V-spänningsförsörjningen för digitalutgångarna (X124) saknas.**Åtgärd:** Kontrollera plintarna för spänningsförsörjningen (X124, L1+, M).

203507 <Ortsuppgift>Digitalutgång inte satt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Digitalutgången har inte blivit satt trots att det specificerats av signalkällan.

Möjliga orsaker:

- Spänningsförsörjningen saknas.
- Strömbegränsning hos den digitala utgången (t.ex. på grund av kortslutning).
- Digitalutgången används för Safety utökade funktioner.
- Styrningen har åtkomstaccess till den digitala utgången med direkt åtkomst (se även r0729).

Varningsvärde (r2124, bitvis tolkning):

Berörd digitalutgång (strukturerad som r0747).

- Åtgärd:**
- Kontrollera 24V-spänningsförsörjningen (t.ex. X131.7 för CU305 (återledare är X131.8)).
 - Kontrollera utgångsplinten efter kortslutning.
 - Återställ signalkällan för digitalutgången för användning av Safety utökade funktioner.
 - Genomför POWER ON (från-/tillslag).

203507 <Ortsuppgift>Digitalutgång inte satt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Digitalutgången har inte blivit satt trots att det specificerats av signalkällan. Möjliga orsaker: - Spänningsförsörjningen saknas. - Strömbegränsning hos den digitala utgången (t.ex. på grund av kortslutning). - Digitalutgången används för Safety utökade funktioner. - Styrningen har åtkomstaccess till den digitala utgången med direkt åtkomst (se även r0729). Varningsvärde (r2124, bitvis tolkning): Berörd digitalutgång (strukturerad som r0747).
Åtgärd:	- Kontrollera 24V-spänningsförsörjningen (t.ex. X130.6 för CU310-2 (återledare är X130.5). - Kontrollera utgångsplinten efter kortslutning. - Återställ signalkällan för digitalutgången för användning av Safety utökade funktioner. - Genomför POWER ON (från-/tillslag).

203510 <Ortsuppgift>Kalibreringsdata inte plausibla

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid uppstarten läses kalibreringsdatana för plintmodul 31 (TM31) och rimlighetskontrolleras.
Minst ett kalibreringsdata har identifierats som ogiltigt.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 1: 10V-värdet analogingång 0 ogiltigt.
Bit 3: 10V-värdet analogingång 1 ogiltigt.
Bit 4: Offset analogutgång 0 ogiltig.
Bit 5: 10V-värdet analogutgång 0 ogiltigt.
Bit 6: Offset analogutgång 1 ogiltig.
Bit 7: 10V-värdet analogutgång 1 ogiltigt.

Åtgärd: - Stäng av/slå på spänningsförsörjningen till kontrollenheten.
- Kontrollera DRIVE-CLiQ-inkopplingen.
Upplysning:
Vid upprepad uppkomst byts modulen.
I princip är en fortsatt drift möjlig.
Den berörda analogkanalen uppnår eventuellt inte den specificerade noggrannheten.

203510 <Ortsuppgift>CU: Kalibreringsreferens ej rimlig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: CU_I_828, CU_I_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid uppstarten läses kalibreringsdatana för plintmodul 31 (TM31) och rimlighetskontrolleras.
Minst ett kalibreringsdata har identifierats som ogiltigt.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 1: 10V-värdet analogingång 0 ogiltigt.
Bit 3: 10V-värdet analogingång 1 ogiltigt.
Bit 4: Offset analogutgång 0 ogiltig.
Bit 5: 10V-värdet analogutgång 0 ogiltigt.
Bit 6: Offset analogutgång 1 ogiltig.
Bit 7: 10V-värdet analogutgång 1 ogiltigt.

Åtgärd:

- Stäng av/slå på spänningsförsörjningen till kontrollenheten.
- Kontrollera DRIVE-CLiQ-inkopplingen.

Upplysning:
Vid upprepad uppkomst byts modulen.
I princip är en fortsatt drift möjlig.
Den berörda analogkanalen uppnår eventuellt inte den specificerade noggrannheten.

203510 <Ortsuppgift>TM: Kalibreringsdata inte plausibla

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid uppstarten läses kalibreringsdatana för plintmodul 31 (TM31) och rimlighetskontrolleras.
Minst ett kalibreringsdata har identifierats som ogiltigt.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 1: 10V-värdet analogingång 0 ogiltigt.
Bit 3: 10V-värdet analogingång 1 ogiltigt.
Bit 4: Offset analogutgång 0 ogiltig.
Bit 5: 10V-värdet analogutgång 0 ogiltigt.
Bit 6: Offset analogutgång 1 ogiltig.
Bit 7: 10V-värdet analogutgång 1 ogiltigt.

Åtgärd:

- Stäng av/slå på spänningsförsörjningen till kontrollenheten.
- Kontrollera DRIVE-CLiQ-inkopplingen.

Upplysning:
Vid upprepad uppkomst byts modulen.
I princip är en fortsatt drift möjlig.
Den berörda analogkanalen uppnår eventuellt inte den specificerade noggrannheten.

203550 <Ortsuppgift>TM: Varvtalsbörvärdesfiltrets egenfrekvens > Shannonfrekvensen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Filtrets egenfrekvens hos varvtalsbörvärdesfiltret (p1417) är större än eller lika med Shannonfrekvensen.
Shannonfrekvensen beräknas enligt följande formel:
$$0.5 / p4099[3]$$

Se även: p1417

Åtgärd: Minska egenfrekvensen för varvtalsbörvärdesfiltret (PT2-lågpass) (p1417).

203590 <Ortsuppgift>TM: Modulen inte beredd

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
Hla: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den påverkade plintmodulen sänder ingen färdigsignal och inga giltiga cykliska data.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Servoobjektnumret för den påverkade plintmodulen.

- Åtgärd:**
- Kontrollera 24V-spänningsförsörjningen.
 - Kontrollera DRIVE-CliQ-inkopplingen.
 - Kontrollera om scannertiden för det påverkade servoobjektet är skiljt från noll (p4099[0]).

205000 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring kylare växelriktare

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningssignaltröskeln för växelriktaren för kylarens temperaturstegring har uppnåtts. Reaktionen sätts i p0290. Höjer sig temperaturen i kylaren med ytterligare 5 K, så löser störning F30004 ut.

Åtgärd: Kontrollera följande:

- Ligger den omgivande temperaturen inom det angivna gränsvärdet?
- Har belastningsvillkoren och belastningsspelet lagts ut motsvarande?
- Har kylningen fallit bort?

205001 <Ortsuppgift>Effektdel: Övertemperatur spärrskikt chip

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningströskeln för övertemperatur hos växelriktarens effekthalvledare har uppnåtts. Upplysning:

- Reaktionen ställs in via p0290.
- Höjer sig temperaturen i spärrskiktet med ytterligare 15 K, så löser störning F30025 ut.

Åtgärd: Kontrollera följande:

- Ligger den omgivande temperaturen inom det angivna gränsvärdet?
 - Har belastningsvillkoren och belastningsspelet lagts ut motsvarande?
 - Har kylningen fallit bort?
 - Är pulsfrekvensen för hög?
- Se även: r0037, p0290

205002 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring tilluft

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningsnivån för övertemperatur hos tilluften har uppnåtts. Vid luftkylda effektdelar ligger nivån på 42 °C (hysteres 2 K). Reaktionen ställs in via p0290.

Ökar tilluftens temperatur med ytterligare 13 K, så utlöses störning F30035.

Åtgärd: Kontrollera följande:

- Ligger den omgivande temperaturen inom det angivna gränsvärdet?
- Har fläkten fallit bort? Drehrichtung prüfen.

205003 <Ortsuppgift>Effektdel: Intern övertemperatur

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningströskeln för intern övertemperatur har uppnåtts.
Ökar den interna temperaturen mer än 5 K, så utlöses störningen F30036.

Åtgärd: Kontrollera följande:

- Ligger den omgivande temperaturen inom det angivna gränsvärdet?
- Har fläkten fallit bort? Drehrichtung prüfen.

205004 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring detektor

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningssignaltröskeln för temperaturstegring i detektorn har uppnåtts. Reaktionen sätts i p0290.
Höjer sig temperaturen i detektorn med ytterligare 5 K, so löser störning F30037 ut.

Åtgärd: Kontrollera följande:

- Ligger den omgivande temperaturen inom det angivna gränsvärdet?
- Har belastningsvillkoren och belastningsspelet lagts ut motsvarande?
- Har fläkten fallit bort? Kontrollera rotationsriktningen.
- Har en fas fallit bort?
- Är en gren av ingångsdetektorn defekt?

205005 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Kylvätskans volymflöde är för lågt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Slutet kylsystem: Varning – volymflödet har underskridit varningsvärdet

Åtgärd:

- Kontrollera återkopplingssignalen och parametreringen (p0260 ... p0267).
- Kontrollera kylvätsketillförseln.

205006 <Ortsuppgift>Effektdel: Övertemperatur termisk modell

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Temperaturdifferensen mellan chip och kylkropp har överskridit det tillåtna gränsvärdet (endast för blocksize-effektdelar).
Beroende på p0290 initieras en passande överlastreaktion.
Se även: r0037

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Varningen försvinner automatiskt när gränsvärdet underskrids.
Upplysning:
Försvinner varningen inte automatiskt och fortsätter temperaturen att stiga kan detta leda till störning F30024.
Se även: p0290

205007 <Ortsuppgift>Effektdel: Övertemperatur termisk modell (Chassi LT)

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Temperaturdifferansen mellan chip och kylkropp har överskridit det tillåtna gränsvärdet (r0293) (endast vid chassi effektdelar). Beroende på p0290 utförs en motsvarande överlastreaktion. Se även: r0037, r0293
Åtgärd:	Inget nödvändigt. Varningen försvinner automatiskt när gränsvärdet underskrids. Se även: p0290

205050 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Impulsfrigivning trots impulsspärr

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En effektdel meddelar impulsfrigivning, trots att impulserna är spärrade. Störvärde (r0949; decimal tolkning): Numret på den berörda effektdelen.
Åtgärd:	Effektdelen är trasig och måste bytas ut.

205051 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdel impulsfrigivning saknas

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	För en eller flera effektdelar kunde impulserna inte frigges. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Numret på den berörda effektdelen.
Åtgärd:	- Kvittera ännu närvarande störningar hos effektdelen. - Spärra impulserna till den berörda effektdelen (p7001).

205052 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Otillåten osymmetrisk ström

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Avvikelsen hos effektdelens enskilda strömmar överskrider den i p7010 angivna varningsnivån. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Fas U. 2: Fas V. 3: Fas W.
Åtgärd:	- Spärra pulserna hos den felaktiga effektdelen (p7001). - Kontrollera anslutningskablar. Glappkontakt kan förorsaka strömspikar. - Motordrosslarna är osymmetriska eller felaktiga och måste bytas ut. - Strömmvandlaren måste kalibreras eller bytas ut.

205053 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Otillåten osymmetrisk mellankretsspänning

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Avvikelsen för mellankretsspänningens mätvärde har överskridit de i p7011 angivna varningströsklarna.

- Åtgärd:**
- Spärra pulsen för den felaktiga effektdelen (p7001).
 - Kontrollera mellankretsens anslutningskabel.
 - Mellankretsspänningsmätningen är felaktig och måste kalibreras eller förnyas.

205054 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdel deaktiverad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För det aktuella servoobjektet finns färre parallellkopplade effektdelar aktiva än det finns i börtopologin. En fortsatt drift är endast möjlig med reducerad effekt.

Åtgärd: Aktivera vid behov de deaktiverade effektdelarna på nytt.
Se även: p0125, p0895, p0897

205055 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdelar med otillåtna kodnummer

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelens kodnummer är inte tillåtet.
För parallellkopplingar får endast effektdelar med identiska effektdelsdata användas.
Möjliga orsaker:
- Kodnumren för effektdelarna stämmer inte överens.
För booksize-enheter gäller också:
- Med de använda effektdelarna är en parallellkoppling inte möjlig.
- Antalet effektdelar i parallellkopplingen är för stor.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, i vilken det otillåtna effektdelskodnumret upptäcktes.

Åtgärd: - Anslut effektdelar med samma kodnummer.
För booksize-enheter gäller också:
- Använd effektdelar, som är tillåtna för en parallellkoppling.
- Reducera antalet effektdelar i parallellkopplingen.

205055 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdelar med otillåtna kodnummer

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Kodnumren i effektdelarna stämmer inte överens.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, i den där det första skiljaktiga effektdelskodnumret upptäckts.

Åtgärd: Sätt in effektdelar med samma kodnummer.
För parallellkopplingar får endast effektdelar med identiska effektdelsdata användas.

205056 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdelarnas EEPROM-versioner olika

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: EEPROM-versionerna hos effektdelarna stämmer inte överens.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, med det där det första avvikande versionsnumret upptäckts.

Åtgärd: Sätt in effektdelar med samma EEPROM-versioner.
Upplysning:
För parallellkopplingar får endast effektdelar med identiska EEPROM-versioner användas

205057 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdelarnas programvaruversioner olika

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Programvaruversionerna hos de parallellkopplade effektdelarna stämmer inte överens.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, med det där det första avvikande versionsnumret upptäckts.

Åtgärd: Sätt in effektdelar med samma programvaruversioner.
För parallellkopplingar får endast effektdelar med identiska programvaruversioner användas

205058 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: VSM EEPROM-versioner olika

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: EEPROM-versionerna på spänningsavkänningsmodulerna (VSM) stämmer inte överens.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, med det där det första avvikande versionsnumret upptäcktes.

Åtgärd: För parallellkopplingar får endast spänningsavkänningmoduler (VSM) med identiska EEPROM-versioner användas

205059 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: VSM programvaruversioner olika

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Programvaruversionerna hos spänningsavkänningsmodulerna (VSM) stämmer inte överens.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, med det där det första avvikande versionsnumret upptäckts.

Åtgärd: För parallellkopplingar får endast spänningsavkänningmoduler (VSM) med identiska programvaruversioner användas.

205060 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Effektdelens programvara passar inte

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: För parallellkoppling av effektdelar krävs en programvara f.r.o.m. version V02.30.01.00.

Åtgärd: Genomför en programvaruuppdatering för effektdelen (minst V 02.30.01.00).

205061 <Ortsuppgift>Inmatning VSM antal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Antalet aktiva spänningsavkänningsmoduler (VSM) för servoobjektets inmatning med chassi-effektdelar är inte riktigt.
 Vid A_inmatning måste (även vid en parallellkoppling) varje aktiv effektdel ha tillordnats en aktiv VSM.
 Vid S_inmatning måste det aktiva servoobjektet tillordnats minst en aktiv VSM.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Antal aktuella servoobjekt som tillordnats VSMS.
Åtgärd: Anpassa antalet aktiva spänningsavkänningsmoduler (VSM).

205064 <Ortsuppgift>Parallellkoppling: Pulssynkronisation felaktig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828
Reaktion: Infeed: AV2 (AV1)
Kvittering: POWER ON (GENAST)
Orsak: Pulssynkronisationen hos minst en av de parallellkopplade effektdelarna är felaktig.
Åtgärd: Starta servosystemet på nytt.

205118 <Ortsuppgift>Förladdningskontaktor tiden för övervakning av samtidighet har överskridits.

Meddelandevärde: felorsak: %1, tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En återkoppling av förladdningskontaktorn (ALM, SLM, BLM diod) resp. nätkontaktorn (BLM tyristor) har inkopplats och övervakning av samtidighet (p0255[4, 6]) har aktiverats.
 Efter öppning resp. slutning av en kontaktor i parallellkopplingen har inte alla kontaktorer antagit samma status efter att övervakningstiden har löpt ut.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0 = 1: Samtidighetsfel vid kontaktorslutning.

Bit 1 = 1: Samtidighetsfel vid kontaktoröppning.

Bit 16 = 1: PDS0 kontaktorn inte sluten.

Bit 17 = 1: PDS1 kontaktorn inte sluten.

Bit 18 = 1: PDS2 kontaktorn inte sluten.

Bit 19 = 1: PDS3 kontaktorn inte sluten.

Bit 20 = 1: PDS4 kontaktorn inte sluten.

Bit 21 = 1: PDS5 kontaktorn inte sluten.

Bit 22 = 1: PDS6 kontaktorn inte sluten.

Bit 23 = 1: PDS7 kontaktorn inte sluten.

Upplysning:

PDS: Power unit Data Set (effektdelens datablock)

Åtgärd: - Kontrollera inställningen av övervakningstiden (p0255[4, 6]).

- Kontrollera kontaktorns inkoppling och styrning.

- Vid behov byt kontaktor.

Se även: p0255

205119 <Ortsuppgift>Bypass kontaktor tiden för övervakning av samtidighet har överskridits.

Meddelandevärde: felorsak: %1, tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	En återkoppling av bypass-kontaktorn har inkopplats och övervakning av samtidighet (p0255[5, 7]) har aktiverats. Efter öppning resp. slutning av en kontaktor i parallellkopplingen har inte alla kontaktorer antagit samma status efter att övervakningstiden har löpt ut. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0 = 1: Samtidighetsfel vid kontaktorslutning. Bit 1 = 1: Samtidighetsfel vid kontaktoröppning. Bit 16 = 1: PDS0 kontaktorn inte sluten. Bit 17 = 1: PDS1 kontaktorn inte sluten. Bit 18 = 1: PDS2 kontaktorn inte sluten. Bit 19 = 1: PDS3 kontaktorn inte sluten. Bit 20 = 1: PDS4 kontaktorn inte sluten. Bit 21 = 1: PDS5 kontaktorn inte sluten. Bit 22 = 1: PDS6 kontaktorn inte sluten. Bit 23 = 1: PDS7 kontaktorn inte sluten. Upplysning: PDS: Power unit Data Set (effektdelens datablock)
Åtgärd:	- Kontrollera inställningen av övervakningstiden (p0255[5, 7]). - Kontrollera kontaktorns inkoppling och styrning. - Vid behov byt kontaktor. Se även: p0255

206000	<Ortsuppgift>Inmatning: Övervakningstiden för förladdning har löpt ut
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Effektdelen meddelar efter tillslag av nätkontaktorn inte tillståndet READY inom övervakningstiden (p0857). Slutet på förladdning av mellankretsen kunde inte utföras av en av följande grunder: 1) Det finns ingen nätspänning. 2) Nätkontaktorn/nätbrytaren är inte dragen. 3) Nätspänningen är för låg. 4) Nätspänningen felaktigt inställd (p0210). 5) Förladdningsmotstånden är överhettade eftersom för många förladdningar har utförts per tidsenhet. 6) Förladdningsmotstånden är överhettade eftersom mellankretsens kapacitans är för stor. 7) Förladdningsmotstånden är överhettade eftersom, då det inte finns någon driftklar (r0863.0) till inmatningsenheten, effekten tas från mellankretsen. 8) Förladdningsmotstånden är överhettade eftersom nätkontaktorn slöts under mellankretsens snabbuppladdning via bromsmodulen. 9) Mellankretsen har antingen en kortslutning till jord eller en kortslutning. 10) Förladdningskretsen är troligen defekt (endast för chassi-enheter). Se även: p0210, p0857

Åtgärd:	Allmänt: - Kontrollera nätspänningen på inmatningens anslutningsplintar. - Kontrollera inställningen av nätspänningen (p0210). - Kontrollera och öka i förekommande fall övervakningstiden (p0857). - Beakta i förekommande fall ytterligare felmeddelanden från effektdelen (t.ex. F30027). - För booksize-enheter gäller: Vänta (ca 8 min), tills förladdningsmotstånden har svalnat. Koppla därför företrädesvis bort inmatningen från nätet. För 5): - Beakta den tillåtna förladdningsfrekvensen (se motsvarande enhetshandbok). Zu 6): - Kontrollera den totala kapacitansen hos mellankretsen och i förekommande fall minska till den maximalt tillåtna mellankretskapacitansen (se motsvarande enhetshandbok). För 7): - Lägg in driftklarsignalen från inmatningsenheten (r0863.0) i frigivningslogiken för servona anslutna till denna mellankrets. För 8): - Kontrollera anslutningarna för den externa nätkontaktorn. Nätkontaktorn måste vara öppen under mellankretsens snabburladdning. För 9): - Kontrollera mellanspänningen efter kortslutning till jord eller kortslutning.
----------------	--

206010 <Ortsuppgift>Inmatning: Effektdel EP 24V saknas under drift

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Impulsfrigivning över plint EP på nätmodulen (X21.3, X21.4) har tagits bort under drift.

Upplysning:

EP: Enable Pulses (Impulsfrigivning)

Åtgärd:

- Öppna inte nätbrytare under drift utan bara vid impulsspärr.
- Kontrollera plinten EP (X21.3, X21.4) på nätmodulen och uteslut glappkontakt.

206050 <Ortsuppgift>Inmatning: Smart mode stöds inte.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Effektdelen stöder inte driftarten Smart Mode.

Åtgärd:

- Ställ in scannerstiden till 250 µs ≤ p0115[0] ≤ 400 µs (t. ex. så att p0112 och p0115 sätts till fabriksinställningen).
- Uppgradera effektdelsmjukvaran och/eller -hårdvaran för Smart Mode. Tillgången till Smart Mode funktionen anges i r0192.
- Vid A_INF gäller: Deaktivera Smart Mode med p3400.0 = 0 och aktivera spänningsreglering med p3400.3 = 1. Vid booksize-effektdelar måste det iakttas att vid en anslutningsspänning p0210 > 415V i förinställningen endast Smart Mode är möjligt. Är vid applikationen även mellankretsspänningar över 660V tillåtet så kan även spänningsregleringsdrift aktiveras med p0280, p0210, p3400 och p3510. Upplysningen till p0210 måste iakttas.

Se även: r0192

206052 <Ortsuppgift>Inmatning: Utvärdering av filtertemperaturen understöds inte.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelen understöder inte utvärderingen av filtertemperaturen.
Denna egenskap (r0192.11) fordrar att en aktiv interface modul sätts in som nätfilter (p0220 = 41 ... 45).

Åtgärd: Uppdatera programvaran för effektdelen till en senare version.
Se även: r0192, p0220

206100 <Ortsuppgift>Inmatning: Frånslag på grund av nätunderspänning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Det filtrerade (stationära) värdet hos nätspänningen är lägre än störtröskeln (p0283).
Störvillkor: $U_{eff} < p0283 * p0210$
Störvärde (r0949, flyttal):
Aktuell stationär nätspänning.
Upplysning:
Uppkomsten av detta fel fördröjs med tiden i p3492. Åtgärdas felet under denna fördröjningstid, så sker inget frånslag.
Se även: p0283, p3492

Åtgärd:

- Kontrollera nätet.
- Kontrollera anslutningsspänningen (p0210).
- Kontrollera tröskelnivån (p0283).

206105 <Ortsuppgift>Inmatning: nätunderspänning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det filtrerade (stationära) värdet för nätspänningen är mindre än varningsnivån (p0282).
Varningsvillkor: $U_{eff} < p0282 * p0210$.
Varningsvärde (r2124, flytande komma):
Aktuell stationär nätspänning.
Se även: p0282

Åtgärd:

- Kontrollera nätet
- Kontrollera anslutningsspänningen (p0210).
- Kontrollera varningströskeln (p0282).

206200 <Ortsuppgift>Inmatning: En eller flera nätfaser har fallit bort

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Bortfall eller överspänning i en eller flera nätfaser. Störningen kan uppstå i två drifttillstånd: 1. Under uppstartfasen av inmatningen. Den uppmätta nätvinkeln avviker från den normala karaktären hos ett 3-fassystem, en synkronisation av PLL är inte möjlig. Störningen uppträder omedelbart efter uppstart om, vid drift med en spänningsavkänningsmodul (VSM), fasföljden L1, L2, L3 på VSM avviker från fasföljden på effektdelen. 2. När inmatningen är i drift. Efter detektering av ett spänningsdipp eller en överspänning (beakta A06205) i en eller flera faser uppstod inom 100 ms en störning (se eventuellt ytterligare meddelanden). I regel uppträder före felmeddelandet F06200 minst en gång varningen A06205, vilkens varningsvärde kan ge en hänvisning till orsaken till nätstörningen. Möjliga orsaker: - Nätsidigt spänningsdipp resp. fasbortfall eller överspänning med en varaktighet längre än 10 ms. - Lastsidig överbelastning med toppström. - Kommuteringsdrossel saknas.
Åtgärd:	- Kontrollera nätet och säkringarna. - Kontrollera anslutning och storlek på kommuteringsdrosseln. - Kontrollera och korrigera fasföljden på VSM (X521 eller X522) och på effektdelen. - Kontrollera belastningen. - Om felet uppstod under drift beakta föregående varningsmeddelanden A6205 med varningsvärden. Se även: p3463

206205 <Ortsuppgift>Inmatning: Spänningsbortfall hos minst en nätspänningsfas

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Spänningsdipp eller överspänning på en eller flera faser detekterad under drift.
Pulserna spärrades därför under en tid om minst 8 ms. Inmatningens driftmeddelandet står kvar i r0863.0, pulsspärren på grund av fasbortfallet visas i r3405.2.
Varningsvärde (r2124, bitvis koderad orsak till varningen):
Bit 0: Nätvinkelavvikelse (gränsvärde p3463) på grund av nätstörning.
Bit 2: Effektivströmvikelse.
Bit 3: Nätfrekvensavvikelse (gränsvärde: 115 % * p0284, 85 % * p0285).
Bit 4: Nätöverspänning (gränsvärde: 120 % * p0281 * p0210)
Bit 5: Nätunderspänning (gränsvärde: 20 % * p0210).
Bit 7: Toppströmfel.
Bit 8: Smart Mode utan VSM (p3400.5 = 0): Nätvinkelavvikelse.
Bit 9: Smart Mode: Dipp på mellankretsspänningen.
Bit 10: Smart Mode: Osymmetri i nätströmmarna.
Bit 11: Smart Mode: Fel i nätspänningsidentifieringen.
Bit 14: Fel i återladdningsströmmen.

Åtgärd: Generellt gäller då varningsmeddelandet uppstår:

- Kontrollera nätet och säkringarna.
- Kontrollera nätkvaliteten och näteffekten.
- Kontrollera belastningen.

Beroende på varningsvärdet i r2124 gäller:

Bit 0 = 1: Nätstörning uppstått eller dålig/felaktig reglerinställning. Vid dålig nätkvalitet eller frekventa nätomkopplingar kan vid behov gränsvärdet p3463 ökas tills varningsvärdet inte längre uppträder.

Bit 2 = 1: Nätstörning uppstått eller dålig/felaktig reglerinställning. Kontrollera reglerinställningen och belastningen.

Bit 3 = 1: Nätstörning uppstått. Vid dålig nätkvalitet eller frekventa nätomkopplingar kan vid behov gränsvärdena p0284 och p0285 ökas tills varningsvärdet inte längre uppträder.

Bit 4 = 1: Nätavbrott eller nätöverspänning har uppträtt.

Bit 5 = 1: Nätavbrott eller nätunderspänning har uppträtt.

Bit 7 = 1: Toppströmsfråslag på grund av nätstörning eller överlast. Kontrollera belastningen.

Bit 8 = 1: Nätstörning har uppträtt.

Bit 9 = 1: Nätunderspänning eller överbelastning. Kontrollera belastningen.

Bit 10 = 1: Nätavbrott i minst en nätfas. Kontrollera säkringarna.

Bit 11 = 1: Fel i minst en nätfas. Kontrollera säkringarna.

Bit 14 = 1: Inmatningen överbelastad eller fel i minst en nätfas. Kontrollera belastningen. Kontrollera nätet och säkringarna.

Se även: r3405, p3463

206207 <Ortsuppgift>Inmatning: Nätströmmen osymmetrisk

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Osymmetrin hos strömmarna i faserna för stor.
Troligaste orsaken är att en fas har fallit bort.

Åtgärd:

- Kontrollera nätet och säkringarna.
- Kontrollera anslutningen och storleken på nätkommuteringsdrosseln.
- Beakta föregående varning A06205 men även varningsvärdet.

206210 <Ortsuppgift>Inmatning: - Strömsumman för hög

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den glättade summa av fasströmmarna ($i_1 + i_2 + i_3$) är större än 4 % av effektdelens maximala ström (r0209).
Möjliga orsaker:

- Det finns ett jordfel i mellankretsen, som leder till en hög summaström (r0069.6). Likströmsandelen i nätströmmen kan leda till skada/förstöring av effektdel, kommuteringsdrossel eller nätfiler!
- Nollpunktsjämförelsen för strömmätningen genomfördes inte (p3491, A06602).
- Strömmätning i effektdelen är defekt.

Störvärde (r0949, flytande komma):

Glättad summa av fasströmmarna.

Åtgärd:

- Kontrollera mellankretsens låg- eller höghögjig jordanslutning och häv eventuell jordanslutning.
- Öka övervakningstiden för strömooffsetmätning (p3491).
- Byt eventuellt ut effektdelen.

206211 <Ortsuppgift>Inmatning: Summaströmmen otillåtet hög

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828

Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den glättade summan av fasströmmarna ($i_1 + i_2 + i_3$) är otillåtet hög. Summanströmmen har överskridit den parameterade tröskeln för övervakning av jordfel (p0287). Möjliga orsaker: - Det föreligger ett jordfel, vilket lett till en hög summaström (r0069.6). Likströmsandelen i nätströmmarna kan leda till att effektdel, kommuteringsdrossel eller nätfilter skadas/förstörs! - Strömmätningens nollpunktsutjämning har inte genomförts (p3491, A06602). - Strömmätningen i effektdelen är trasig. Störvärde (r0949, flyttalskomma): Glättade summan av fasströmmarna.
Åtgärd:	- Kontrollera nätet efter kortslutning till jord och åtgärda eventuell kortslutning till jord. - Kontrollera den inställda tröskeln för kortslutning till jord (p0287). - Vid behov byt effektdelen. Se även: p0287

206215 <Ortsuppgift>Inmatning: - Strömsumman för hög

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den glättade summa av fasströmmarna ($i_1 + i_2 + i_3$) är större än 3 % av effektdelens maximala ström (r0209). Möjliga orsaker: - Det finns ett jordfel i mellankretsen, som leder till en hög summaström (r0069.6). Likströmsandelen i nätströmmen kan leda till skada/förstöring av effektdel, kommuteringsdrossel eller nätfilter! - Nollpunktsjämförelsen för strömmätningen genomfördes inte (p3491, A06602). - Strömmätningen i effektdel är defekt. Varningsvärde (r2124, flytande komma): Glättad summa av fasströmmarna.
Åtgärd:	- Kontrollera mellankretsens låg- eller höghögjig jordanslutning och häv eventuell jordanslutning. - Öka övervakningstiden för strömoffsetmätning (p3491). - Byt eventuellt ut effektdelen.

206250 <Ortsuppgift>Inmatning: Minst en fas är defekt i nätfiltrets kondensator.

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Ändring i nätfiltrets kapacitet har upptäckts i minst en fas. Den med en voltavkänningsmodul (VSM) uppmätta spänningen och fasströmmen hos nätfiltret visar en avvikelse i filterkapacitet i förhållande till det i p0221 parameterade värdet. En ändring eller defekt i nätfiltrets kondensator förorsakar en förskjutning i resonsansfrekvensen och kan leda till allvarliga skador i anläggningen. Varningsvärde (r2124, flytande komma): Den beräknade aktuella kapaciteten i μF (grundas på värdet i en heltalsmultipl). 1. efter kommaplaceringen anger numret på fasen (1, 2, 3) med kapacitetsavvikelse.

- Åtgärd:**
- Kontrollera det parameterade värdet för filterkapacitet (p0221).
 - Kontrollera att kabeldragningen är korrekt för spänningavkänningsmodulen (VSM):
I 100V/690V ingångarna för VSM måste felpänning u12 och u23 ligga mot, i 10V ingångarna måste över en ström-spänningstransformator ligga mot nätfiltrets nätström.
 - Kontrollera varningsgränsen för den tillåtna avvikelser i filterkapaciteten (p3676).
 - Kontrollera skalning av nätspänningsmätning med VSM (p3660).
 - Kontrollera skalning av filterströmsmätning med VSM (p3670).
 - Kontrollera kondensatorerna på nätfiltret och byt i förekommande fall ut dem.
- Se även: p0221, p3660, p3670, p3676

206255 <Ortsuppgift>Inmatning: Temperaturtröskelvärdet utanför mätområdet

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Störvärdet anger numret på den VSM, för vilken störningen uppstår.
 0: För sensortyp KTY p3665=2 är p3667/p3668 utanför värdeområdet från 181°C till 300°C.
 1: För sensortyp KTY p5465[0]=2 är p5467[0]/p3668[0] utanför värdeområdet från 181°C till 300°C.
 2: För sensortyp KTY p5465[1]=2 är p5467[1]/p3668[1] utanför värdeområdet från 181°C till 300°C.

Åtgärd: Beroende av störvärdet (numret på VSM) gäller:
 0: För sensortyp KTY p3665=2 ställs p3667/p3668 in innanför värdeområdet från 181°C till 300°C.
 1: För sensortyp KTY p5465[0]=2 ställs p5467[0]/p5468[0] in innanför värdeområdet från 181°C till 300°C.
 2: För sensortyp KTY p5465[1]=2 ställs p5467[1]/p5468[1] in innanför värdeområdet från 181°C till 300°C.
 Se även: p0221, p3660, p3670, p3676

206260 <Ortsuppgift>Inmatning: Temperaturen i nätfiltret för hög

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Temperaturövervakningen i nätfiltret har löst ut.
 Förblir temperaturen för hög under hela övervakningstiden, leder detta till störning F06261.
 Upplysning:

Temperaturövervakningen finns endast i en aktiv interfacemodul.

Åtgärd:

- Kontrollera om den i p0220[0] inställda nätfiltertypen stämmer överens med det i verkligheten anslutna nätfiltret. Säkerställ att nätfiltret för den använda inmatningen är riktigt ansluten resp. korrigerar inställningen av filtertypen i p0220[0].
- För AIM-nätfiltret (se p0220) är det tvingande med temperaturövervakning. Säkerställ en korrekt och säker anslutning av nätfiltrets temperaturbrytare till ingång X21 på inmatningen.
- Reducera nätfiltrets omgivningstemperatur.
- Reducera inmatningens resp. filtermodulens belastning.
- Kontrollera storleken på nätspänningen.
- Filtermodulens interna fläkt är defekt. I förekommande fall byt ut fläkten.
- Filtermodulens temperaturbrytare är defekt. I förekommande fall byt ut filtermodulen.

206261 <Ortsuppgift>Inmatning: Temperaturen i nätfiltret stadigvarande för hög

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST

Orsak:	Efter att temperaturövervakningen löst ut har temperaturen hos nätfiltret stadigvarande överskridits. Upplysning: Temperaturövervakning finns endast hos en aktiv interfacemodul (AIM).
Åtgärd:	- Kontrollera om den i p0220[0] inställda nätfiltertypen stämmer överens med det i verkligheten anslutna nätfiltret. Säkerställ att nätfiltret för den använda inmatningen är riktigt ansluten resp. korrigera inställningen av filtertypen i p0220[0]. - För AIM-nätfiler (se p0220) är det tvingande med temperaturövervakning. Säkerställ en korrekt och säker anslutning av temperaturbrytaren i nätfiltret med ingång X21 på inmatningen. - Reducera nätfiltrets omgivningstemperatur. - Reducera inmatningens resp. nätfiltrets belastning. - Kontrollera storleken på nätspänningen. - Nätfiltrets interna fläkt är trasig. Vid behov byt ut fläkten. - Nätfiltrets temperaturbrytare är trasig. Vid behov byt ut nätfiltret.

206262 <Ortsuppgift>Inmatning: Temperaturgivaren i nätfiltret öppnad vid tillslag

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Vid inmatningstillslag är temperaturen i nätfiltret för hög. Tillslaget spärras.
Åtgärd:	- Kontrollera om den i p0220[0] inställda nätfiltertypen stämmer överens med det i verkligheten anslutna nätfiltret. Säkerställ att nätfiltret för den använda inmatningen är riktigt ansluten resp. korrigera inställningen av filtertypen i p0220[0]. - För AIM-nätfiler (se p0220) är det tvingande med temperaturövervakning. Säkerställ en korrekt och säker anslutning av temperaturbrytaren i nätfiltret med ingång X21 på inmatningen. - Filtertemperaturen är för hög. Låt nätfiltret svalna. - Nätfiltrets interna fläkt är trasig. Vid behov byt ut fläkten. - Nätfiltrets temperaturbrytare är trasig. Vid behov byt ut nätfiltret.

206300 <Ortsuppgift>Inmatning: Nätspänning vid inkoppling för hög

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den effektiva nätspänningen, U_{eff}, var vid inkoppling så hög att ingen reglerad drift är möjlig utan att den tillåtna maximalspänningen i mellankretsen (p0280) överskrids. Störningsvillkor: $U_{eff} * 1.5 > p0280$. Störningsnivå (r0949, flytande komma): Minsta möjliga reglerade mellankretsspänning vid aktuell anliggande nätspänning. Se även: p0280
Åtgärd:	- Kontrollera nätspänningen. - Kontrollera mellankretsspänningen och öka i förekommande fall (p0280). - Kontrollera anslutningsspänningen jämför med verklig nätspänning (p0210). - Kontrollera om effektdelen för den befintliga nätspänningen har lagts ut. Se även: p0210, p0280

206301 <Ortsuppgift>Inmatning: Nätöverspänning

Meddelandevärde:	Nätspänning: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak: Det filtrerade (stationära) värdet på den effektiva nätspänningen U_{eff} är högre än varningsnivån (p0281).
 Varningsvillkor: $U_{eff} > p0281 * p0210$.
 Varningsvärde (r2124, flyttal):
 Aktuell stationär nätspänning.
 Se även: p0281

Åtgärd:

- Kontrollera nätet
- Kontrollera anslutningsspänningen (p0210).
- Kontrollera varningströskeln (p0281).

Se även: p0210, p0281

206310 <Ortsuppgift>Inmatning: Anslutningsspänning (p0210) felaktigt parametrard

Meddelandevärde: Nätspänning: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Efter avslutad förladdning har nätspänningen, U_{eff} , beräknats med hjälp av den uppmätta mellankretsspänningen. Denna spänning, U_{eff} , ligger inte inom nätspänningens toleransområde.
 För toleransområdet gäller: $85 \% * p0210 < U_{eff} < 110 \% * p0210$.
 Störvärde (r0949, flyttalskomma):
 Aktuell nätspänning U_{eff} .
 Se även: p0210

Åtgärd:

- Kontrollera parametrerad anslutningsspänning och ändra i förekommande fall (p0210).
- Kontrollera nätspänningen.

Se även: p0210

206310 <Ortsuppgift>Anslutningen (p0210) felaktigt parametrerad

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: För AC/AC-enheter ligger efter avslutad förladdning den uppmätta mellankretsspänningen utanför toleransområdet.
 För toleransområdet gäller: $1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210$.
 Upplysning:
 Felet kan endast kvitteras med servot fränslaget.
 Se även: p0210

Åtgärd:

- Kontrollera parametrerad anslutningsspänning och ändra i förekommande fall (p0210).
- Kontrollera nätspänningen.

Se även: p0210

206311 <Ortsuppgift>Inmatning: Anslutningsspänningen (p0210) felaktig

Meddelandevärde: Nätspänning: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Det i p0210 angivna nominella värdet på nätspänningen ligger utanför effektdelens nätspänningområde. Efter avslutat förladdning beräknas den aktuella nätspänningen V_{rms} med hjälp av den uppmätta mellankretsspänningen. Denna spänning V_{rms} ligger inte inom det utökade toleransområdet för nätspänningen i p0210. För det utökade toleransområdet gäller: $75 \% * p0210 < V_{rms} < 120 \% * p0210$ Varningsvärde (r2124, flyttal) Aktuell nätspänning V_{rms} . Se även: p0210
Åtgärd:	- Kontrollera parameterad anslutningsspänning och ändra i förekommande fall (p0210). - Kontrollera nätspänningen. Se även: p0210

206320 <Ortsuppgift>Master/slav: Styrning av 4-kanalsmultiplexrarna ogiltig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: För styrning av 4-kanalsmultiplexrarna via konnektoringången p3572 är värdena 0, 1, 2 och 3 giltiga.
I detta fall har ett ogiltigt värde upptäckts. Styrningen förblir verksam med det föregående värdet.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Ogiltiga värdet för styrning av multiplexrarna.
Se även: p3572

Åtgärd: - Kontrollera kopplingen till styrningen av multiplexrarna (CI: p3572).
- Kontrollera signalvärdet hos signalkällan för BICO-kopplingen.
Se även: p3572

206321 <Ortsuppgift>Master/slav: Utstyrning av 6-kanalsmultiplexrarna ogiltig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: För utstyrning av 6-kanalsmultiplexrarna via konnektoringång p3577 har ett ogiltigt värdet fastställts. Värdena 0, 1, 2, 3, 4 och 5 är giltiga. Utstyrningen förblir verksam med det föregående värdet.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Ogiltigt värde för utstyrning av multiplexrarna.
Se även: p3577

Åtgärd: - Kontrollera kopplingen till styrningen av multiplexrarna (CI: p3577).
- Kontrollera signalvärdet hos signalkällan för BICO-kopplingen.

206350 <Ortsuppgift>Inmatning: Uppmätt nätfrekvensen för hög**Meddelandevärde:** Nätfrekvens: %1**Servoobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Den föreliggande nätfrekvensen f_{netz} är högre än den parametrerade varningströskeln ($f_{\text{netz}} > p0211 * p0284$). Varningen kan uppstå under två driftsförhållande: 1. Under inkopplingsfasen för inmatningen. Följd: Synkroniseringen med nätet under inmatning avbryts och startas på nytt. 2. Under inmatningen. Följd: Inmatningen förblir i drifttillstånd, varning A6350 utfärdas. Detta tyder på en tungt vägande driftstörning. Varningsvärde (r2124, flytande komma): Aktuell fastställd nätfrekvens. Se även: p0284
Åtgärd:	- Kontrollera parametrerad nätfrekvens och ändra i förekommande fall (p0211). - Kontrollera varningströskeln (p0284). - Kontrollera nätanslutningen. - Kontrollera nätkvaliteten. Se även: p0211, p0284

206351 <Ortsuppgift>Inmatning: Uppmätt nätfrekvensen för låg

Meddelandevärde:	Nätfrekvens: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den föreliggande nätfrekvensen f_{netz} är lägre än den parametrerade varningströskeln ($f_{\text{netz}} < p0211 * p0285$). Varningen kan uppstå under två driftsförhållande: 1. Under inkopplingsfasen för inmatningen. Följd: Synkroniseringen med nätet under inmatning avbryts och startas på nytt. 2. Under inmatningen. Följd: Inmatningen förblir i drifttillstånd, varning A06351 utfärdas. Detta tyder på en tungt vägande driftstörning. Varningsvärde (r2124, flytande komma): Aktuell fastställd nätfrekvens. Se även: p0285
Åtgärd:	- Kontrollera parametrerad nätfrekvens och ändra i förekommande fall (p0211). - Kontrollera varningströskeln (p0285). - Kontrollera nätanslutningen. - Kontrollera nätkvaliteten. Se även: p0211, p0285

206400 <Ortsuppgift>Inmatning: Nätdataidentifiering vald/aktiv

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Nätdataidentifikationen är vald resp. aktiv. Vid nästa impulsfrigivning mäts nätinduktansen och mellankretskapacitansen. Se även: p3410
Åtgärd:	Inget nödvändigt. Varningen försvinner automatiskt efter att mätningen avslutats.

206401 <Ortsuppgift>Inmatning: Dataidentifikation för transformator/-testdrift bortvald/aktiv**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: En identifikation av transformatordata eller en transformator-testdrift har valts resp. är aktiv.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 11: Identifikation 1 vald för transformatordatana (automatisk bestämning av huvudinduktansen).
 12: Identifikation 2 vald för transformatordatana (automatisk bestämning av transformatorns fasförskjutning och förstärkningskorrektör).
 13: Identifikation 3 vald för transformatordatana (bestämning av transformatorns totala läckinduktansen under en nätdataidentifikation).
 101: Testdrift 1 vald.
 102: Testdrift 2 vald.
 Se även: p5480

Åtgärd: Inget nödvändigt.
 Varningen försvinner automatiskt efter att identifikationen har avslutats.

206500 <Ortsuppgift>Inmatning: Nätsynkronisering inte möjlig**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** AV2 (AV1)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Nätsynkronisationen är inte möjlig inom övervakningstiden.
 Försöken med inmatningssynkronisation med nätet har avbrutits på grund av för låg eller för hög fastställd nätfrekvens.
 Efter 20 försök avbryts synkronisationen och därvid inkopplingen.

Åtgärd: - Kontrollera och vid behov ändra den parameterade nätfrekvensen (p0211).
 - Kontrollera inställningen av tröskelvärdena (p0284, p0285).
 - Kontrollera nätanslutningen.
 - Kontrollera anslutningsplintarna.
 Vid användning av spänningsavkänningmodul (VSM):
 - Kontrollera nätets anslutning på plintarna (X521, X522).
 - Kontrollera VSM-aktiveringen (p0145, p3400).
 - Kontrollera nätkvaliteten.

Upplysning:

För chassis-effektdelar är tillgängligheten till korrekta VSM-spänningsmätvärden en tvingande förutsättning för nätsynkronisationen.

Se även: p0211, p0284, p0285

206502 <Ortsuppgift>Inmatning: Ingen nätsynkronisation uppnådd vid transformatormagnetisering.**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Nätsynkronisation är inte möjlig inom övervakningstiden (p5481[2]).

Åtgärd: - Kontrollera inställningen av tröskelvärdet (p5485).
 - Kontrollera inställningen av maximaltiden (p5481[2]).
 - Kontrollera nätkvaliteten.
 Se även: p5481, p5485

206503 <Ortsuppgift>Inmatn: Nät-svartstarten misslyckades**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** AV1 (AV2, INGEN)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Nät-svartstarten har misslyckats.
Störvärdet (r0949, decimal tolkning):
Svartstartens tillstånd (motsvarar r5482).**Åtgärd:** - Kontrollera villkoren för nät-svartstarten.
- Kontrollera parametring av nät-svartstarten.
Se även: p5581

206504 <Ortsuppgift>Inmatning: Ö-nätssynkroniseringen misslyckades**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Ö-nätssynkroniseringen har misslyckats.
Varningsvärdet (r2124, decimal tolkning):
Tillståndet i vilket ö-nätssynkroniseringen har förblivit (motsvarar r5482).
Se även: r5482**Åtgärd:** - Kontrollera villkoren för ö-nätssynkroniseringen.
- Kontrollera parametring av ö-nätssynkroniseringen.
Se även: p5581

206505 <Ortsuppgift>Inmatning: Under magnetisering av transformatorn har strömgränsen överskridits**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** AV1 (AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Under magnetisering av transformatorn har strömgränsen överskridits (p5494[1] * r0207).**Åtgärd:** - Kontrollera inställningen av strömgränsen (p5494[1]).
- Kontrollera om det finns kortslutning på transformatorns primärsida.
Se även: p5494

206601 <Ortsuppgift>Inmatning: Ström-offset-mätning avbruten**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Defekt i strömmätningen eller också finns en likström under offsetmätningen.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: För hög fasström har uppstått under ström-offset-anpassning.
2: Uppmätt ström-offset är större än 3 % av den maximalt tillåtna omvandlingsströmmen (t. ex. på grund av ett jordfel i mellankretsen).**Åtgärd:** Till varningsvärde = 1:
- Möjlig hjälp vid felaktigt nätskydd: Tillräcklig längd på nätet för AUS1 = 1 inkoppla.
Till varningsvärde = 2:
- Defekt i strömmätning eller också uppkommer likström under offsetmätning.
- Kontrollera mellankretsens med avseende på jordfel.

206602	<Ortsuppgift>Inmatning: Ström-offset-mätning ej möjlig
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Efter ett FRÅN1 = 1 kunde, innan inkoppling av nätkontaktern inom övervakningstiden (p3491), ingen giltig ström-offset-mätning, genomförs. Ström-offseten sätts till 0. Se även: p3491
Åtgärd:	- Kontrollera mellankretsen med avseende på jordfel. Ett jordfel kan leda till att komponenter förstörs! - Kontrollera inställningen för övervakningstiden och öka vid behov (p3491). För en godkänd mätning behövs minst 100 ms (p3491 > 100 ms). Varning: Utan giltig mätning reduceras under omständigheterna kvalitet på mellankretsspänningsregleringen. Se även: p3491

206700	<Ortsuppgift>Inmatning: Nätkontaktor kopplar vid belastning
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGEN (AV2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Nätkontaktern för inmatningen skall med ett TILL-kommando kopplas under last.
Åtgärd:	- Belasta ej mellankretsen, om inmatningen inte ger något driftmeddelande (r0863.0 = 1). - Efter ett frånslag av inmatningen skall alla effektdelar på mellankretsen kopplas ifrån. Därtill är driftmeddelandet för inmatningen (r0863.0) ämnat att koppla.

206800	<Ortsuppgift>Inmatning: Maximal stationär mellankretsspänning uppnådd
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Mellankretsspänningens börvärde har uppnått den i p0280 parameterade maximala stationära spänningen. Ökningen av mellankretsspänningen sker genom utstyrningsreservregler på grund av följande grunder: - För låg utstyrningsreserv (p3480). - För hög nätspänning. - För lågt parameterad anslutningsspänning (p0210). - För stort börvärde på nätets reaktiva ström.
Åtgärd:	- Kontrollera inställningen av anslutningsspänningen (p0210). - Kontrollera om nätet har överspänning. - Minska utstyrningsreserven (p3480). - Minska den reaktiva strömmens börvärde. Se även: p0210, p0280, p3480

206810	<Ortsuppgift>Inmatning: Mellankretsspänning varningsnivå
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Mellankretsspänningen har under drift sjunkit under varningströskeln. Varningströskeln skapas av summan av p0279 och r0296. Möjliga orsaker är: - Nätspänningsavbrott eller en annan nätstörning. - Överbelastning av inmatningen. - Vid aktiv nätmodul: Felaktig parametrering av regulatorm. Se även: p0279, r0296
Åtgärd:	- Kontrollera nätspänningen och nätkvaliteten. - Reducera effektuttaget, förhindra språngaktig laständring. - Vid aktiv nätmodul: Anpassa regulatorparametreringen (t.ex. med en automatisk nätidentifikation (p3410 = 4, 5)).

206849 <Ortsuppgift>Inmatning: Kortslutningsdrift aktiv
Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Strömhysteresregulatorns sekvensstyrning har upptäckt en kortslutning (r5452, r5522). Nätspänningens amplitud (r5444[0], r5512[0]) ligger under spänningsgränsen för kortslutning [p5459[2], p5529[2]] och strömbegränsningen är aktiv (r5402.3 = 1, r5502.3 = 1).
Upplysning:
Den verk samma strömgränsen bildas av den parametrerade överströmmen (p5453) och hysteresbredden (p5454).

Åtgärd:
- Kontrollera parametreringen av strömhysteresregulatorm (p5453).
- Kontrollera nätkabeln efter kortslutning.

206850 <Ortsuppgift>Inmatning: Kortslutning kvarstår för länge
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den maximalt tillåtna tiden (p5458[1], p5528[1]) för kortslutningen har överskridits. Kortslutningen kunde inte åtgärdas inom denna tid

Åtgärd:
- Kontrollera parametreringen av minimaltiden (p5458[1], p5528[1]).
- Kontrollera nätet och säkringarna.

206851 <Ortsuppgift>Inmatning: Distribuerad inmatning nätövervakning utlöst
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Nätövervakningen för den distribuerade nätinmatningen har löst ut.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
Motsvarar tillståndssord (r5542).

Åtgärd:
- Kontrollera nätet.
- Kontrollera nätövervakningens parametrering (p5540 ... p5559).

206855 <Ortsuppgift>Inmatning: Nätfilterövervakningen har löst ut
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett i p3678 parameterat tröskelvärde i nätfiltret har över- resp. underskridits.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 0: Spänningens tröskelvärde alfa-/betaspänningsövervakning underskriden (p3678[0]).
 1: Strömmens tröskelvärde överskriden (p3678[1]).
 2: Spänningens tröskelvärde för fasspänningsövervakning underskriden (p3678[0]).
 Se även: p3678, p3679

Åtgärd: - Kontrollera parametreringen av tröskelvärdet för filtrövervakningen (p3678).
 - Kontrollera filtret.
 För störvärde = 0:
 - Kontrollera parametreringen av glättningstiden för spänningsövervakningen (3679[0]).
 För störvärde = 1:
 - Kontrollera parametreringen av minimitiden för strömövervakningen (3679[1]).

206860 <Ortsuppgift>Inmatning: Aktivering av funktionsmodul inte möjlig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Aktiveringen av funktionsmodulen är inte möjlig. Den använda effektdelen förfogar inte över egenskapen "Styrblock med strömbegränsningsreglering" (r0192.19 eller r0192.30).
 Beträffande funktionsmodulen se störvärde r0949 (värdet i r0949 motsvarar biten i parameter p0108).
 r0949 = 7: Funktionsmodul "Dynamisk nätunderstöd".
 r0949 = 12: Funktionsmodul "Nätdippsreglering"
 Se även: r0192

Åtgärd: - Kontrollera om den använda effektdelen förfogar över egenskapen "Styrblock med strömbegränsningsreglering" (p0192.19 eller r0192.30).
 - Vid behov byt ut den använda effektdel mot en effektdel, som förfogar över egenskapen "Styrblock med strömbegränsningsreglering".

206900 <Ortsuppgift>Bromsmodul: Störning (1 -> 0)

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Bromsmodulen meddelar via plint X21.4 (Byggform "Booksize") resp. plint X21.5 (Byggform "Chassis") en "störning (1 -> 0)".
 Denna signal ansluts på en av systemets digitalingångar och inkopplas motsvarande via binektoringång p3866[0...7].
 Möjliga orsaker:
 - Signalens anslutning eller signalkällans BICO-inkoppling felaktig.
 - Övertemperatur.
 - Elektronikens strömförsörjning saknas.
 - Jordfel/kortslutning.
 - Internt fel i komponenten.
 Se även: p3866

Åtgärd: - Kontrollera binektoringång p3866[0...7] och anslutningen till plint X21.4 (Byggform "Booksize") resp. X21.5 (Byggform "Chassis").
 - Reducera bromsförloppen.
 - Kontrollera komponentens 24V-försörjning.
 - Kontrollera om det finns jordfel eller kortslutning.
 - Vid behov byt komponenten.

206901 <Ortsuppgift>Bromsmodul: Förvarning I2t-frånslag**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Bromsmodulen byggform "Booksize" meddelar via plint X21.3 "Förvarning I2t-frånslag".
 Denna signal ansluts till en av systemets digitalingångar och inkopplas motsvarande via binektoringång BI: p3865[0...7].
 Upplysning:
 För byggformen "Chassis" stöds inte denna funktion.

Åtgärd: - Reducera bromsförloppet.
 - Kontrollera binektoringång p3865[0...7] och kabelanslutningen till plint X21.3 hos respektive bromsmodul.

206904 <Ortsuppgift>Interna bromsmodulen är spärrad**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den interna bromsmodulen spärras via binektoringång p3680 = 1.
 I spärrat tillstånd kan ingen energi bortföras via bromsmotståndet.
 Se även: p3680

Åtgärd: Tag bort spärren av den interna bromsmodulen (BI: p3680 = 0-Signal).

206905 <Ortsuppgift>Intern bromsmodul I2t-frånslag varning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den interna bromsmodulen ger ut en varning på grund av för högt I2t-värde.
 80 % av den maximala inkopplingstiden av bromsmotståndet har uppnåtts.
 Upplysning:
 Detta meddelande visas även via BO: p3685.
 Se även: r3685

Åtgärd: Reducera bromsförloppen.

206906 <Ortsuppgift>Intern bromsmodul störning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: Den interna bromsmodulen ger ut en störning på grund av överström eller för högt I2t-värde och är dessutom spärrad.
 Upplysning:
 Detta meddelande visas även via BO: p3686.
 Störvärde (r0949, bitvis tolkning):
 Bit 0 = 1: I2t-överskridande.
 Bit 1 = 1: Överström.
 Se även: r3686

Åtgärd: Reducera bromsförloppen.

206907 <Ortsuppgift>Intern bromsmodul övertemperatur**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** AV2 (AV1, INGEN)**Kvittering:** GENAST

Orsak: Den inbyggda temperatursensorn hos bromsmotståndet meddelar övertemperatur.
Bromsmodulen är fortsatt aktiv. Förblir övertemperaturen hög under mer än 60s, så ges störningen (F06908) ut och bromsmodulen stängs av.
Se även: r3687

Åtgärd: - Reducera temperaturen hos sensorn.
- Kontrollera anslutningen till temperatursensorn.

206908 <Ortsuppgift>Bromsmodul intern övertemperatur frånslag**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** AV2 (AV1)**Kvittering:** GENAST

Orsak: Frånslag av bromsmodulen på grund av övertemperatur hos bromsmotståndets temperatursensor.
Övertemperaturen meddelats från sensorn under längre tid än 60s.
Se även: r3688

Åtgärd: - Reducera temperaturen hos sensorn.
- Kontrollera anslutningen till temperatursensorn.

206909 <Ortsuppgift>Intern bromsmodul Uce-störning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** B_INF_828**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST

Orsak: I effektdelen har övervakningen av kollektor-emitterspänningen (Uce) hos effekthalvledarna lösts ut bromsmotståndsstyrningen.

Möjliga orsaker:

- Kortslutning vid plintarna för bromsmotståndet.
- Defekt effekthalvledare i bromsmotståndsstyrningen.

Upplysning:

Under vissa omständigheter utges även detta alarm, när inget bromsmotstånd är anslutet och energin matas tillbaka till bromsmodulen.

Se även: r3689

Åtgärd: - Anslut ett bromsmotstånd.
- Kontrollera bromsmotståndets anslutning.
- Kontrollera bromsmotståndet.
- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Byt ut enheten.

207011 <Ortsuppgift>Servo: Motor temperaturstegring**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** GENAST

Orsak:	KTY84: Motortemperaturen har överskridit störtröskeln (p0605) eller så har tidssteget (p0604) löpt ut efter att varningströskeln (p0606) har överskridits. PTC, bimetall NC-kontakt: Utlösningströskeln på 1650 Ohm har överskridits (för SME p4600 ... p4603 eller för TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30) eller tidssteget (p0606) har löpt ut efter överskridande av 1650 Ohm (för SME p4600 ... p4603 eller för TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32). Motortemperaturmodell: Den beräknade motortemperaturen är för hög. Möjliga orsaker: - Motorn är överbelastad. - Motorns omgivningstemperatur är för hög. - PTC/bimetall NC-kontakt: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten. - Motortemperaturmodellen felaktigt parametrerad. Hysteres: 2K Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1, 2, 3, 4: Numret på den temperaturkanal som ledde till meddelandet (för SME/TM120 (p0601 = 10, 11)). 200: Motortemperaturmodell 1 (I2t): Temperaturen för hög (p0615). 300: Motortemperaturmodell 3: Temperaturen är efter att övervakningstiden har löpt ut fortfarande högre än varningströskeln (p5398). 301: Motortemperaturmodell 3: Temperaturen för hög (p5399) eller så är modellen inte parametrerad. 302: Motortemperaturmodell 3: Givartemperaturen ligger inte inom det giltiga området. Se även: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Åtgärd:	- Minska motorbelastningen. - Kontrollera omgivningstemperaturen och motorns ventilation. - Kontrollera förtrådningen och anslutningen av temperatursensorn. - Kontrollera övervakningsgränserna. - Kontrollera givertypen (p0404). - Kontrollera motortypen (p0300, p0301). - Kontrollera motortemperaturmodellens aktivering (p0612). - Kontrollera motortemperaturmodellens parametrar (p5350 och följande). - Kontrollera givaren (p0404). Se även: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397

207012 <Ortsuppgift>Servo: Motortemperaturmodell 1/3 övertemperatur

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För motortemperaturmodell 1/3 har ett överskridande av varningströskeln fastställts.

Hysteres: 2K.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

200:

Motortemperaturmodell 1 (I2t): Temperaturen för hög (p0605).

300:

Motortemperaturmodell 3: Temperaturen för hög (p5398).

Se även: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, p0613

- Åtgärd:**
- Kontrollera och vid behov reducera motorbelastningen.
 - Kontrollera motorns omgivningstemperatur.
 - Kontrollera motortemperaturmodellens aktivering (p0612).
- Motortemperaturmodell 1 (I2t):
- Kontrollera den termiska tidskonstanten (p0611).
 - Kontrollera varningströskeln (p0605).
- Motortemperaturmodell 3:
- Kontrollera motortypen.
 - Kontrollera varningströskeln (p5398).
 - Kontrollera modellparametrarna.
- Se även: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, r5397

207013 <Ortsuppgift>Servo: Motortemperaturmodell konfiguration störning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett fel i konfigurationen av motortemperaturmodellen har uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
300:
Motortemperaturmodell 3: Givaren lämnar inte den nödvändiga givartemperaturen för den termiska modellen.
301:
Motortemperaturmodell 3: Givartypen är okänd.
302:
Motortemperaturmodell 3: Minst ytterligare en annan temperaturmodell är samtidigt aktiverad.
303:
Motortemperaturmodellen är okänd i aktuell programvaruversion.
Se även: p0300, p0301, p0404, p0612

- Åtgärd:**
- Kontrollera givartypen.
 - Kontrollera motortypen.
 - Kontrollera motortemperaturmodellens aktivering (p0612).
 - Kontrollera motortemperaturmodellens parametrar (p5350 och följande).
- Se även: p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <Ortsuppgift>Servo: Motortemperaturmodell konfiguration varning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett fel i konfigurationen av motortemperaturmodellen har uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1:
Alla motortemperaturmodeller: Det är inte möjligt att spara modelltemperaturen.
300:
Motortemperaturmodell 3: Tröskelvärdet för varning (p5398) är högre än tröskelvärdet för störning (p5399).
Se även: p0610, p5390, p5391

Åtgärd:

- Ställ in reaktionen för motortemperaturen till "Varning och störning, ingen reduktion av I-max" (p0610 = 2).
- Kontrollera och korrigera tröskelvärdet (p5398, p5399).

Se även: p0610, p5390, p5391

207015 <Ortsuppgift>Servo: Varning motortempersensor**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid utvärdering av den i p0600 och p0601 inställda temperatursensorn har ett fel upptäckts.
Med felet startas tiden i p0607. Finns felet fortfarande efter att tiden har löpt ut så ges störning F07016 ut, tidigast dock 50 ms efter varning A07015.
Möjliga orsaker:
- Kabelbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm).
- Uppmätt motstånd för lågt (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
- Vid SME/TM120 vald (p0601 = 10, 11) gäller:
Numret på den temperaturkanal som ledde till meddelandet.

Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Kontrollera parametreringen (p0600, p0601).
Se även: r0035, p0600, p0601, p0607

207016 <Ortsuppgift>Servo: Störning motortempersensor**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** GENAST

Orsak: Vid utvärdering av den i p0600 och p0601 inställda temperatursensorn har ett fel upptäckts.
Möjliga orsaker:
- Kabelbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm).
- Uppmätt motstånd för lågt (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Upplysning:
Om varning A07015 finns startas tiden i p0607. Finns felet fortfarande efter att tiden har löpt ut så ges störning F07016 ut, tidigast dock 50 ms efter varning A07015.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
- Vid SME/TM120 vald (p0601 = 10, 11) gäller:
Numret på den temperaturkanal som ledde till meddelandet.
Se även: p0607

Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Kontrollera parametreringen (p0600, p0601).
- Askynkronmotorer: Koppla från temperatursensorfel (p0607 = 0).
- Om TM120 och SMC/SME (p0601 = 10, 11) används ställ in samma sensortyp på servot (p4610 ... p4613) som för TM120.
Se även: r0035, p0600, p0601, p0607

207017 <Ortsuppgift>Tilläggstemperatur varningströskel överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Tilläggstemperaturen har överskridit varningströskeln i p4102[0].
Med denna varning startades även tiden i p4103. Ligger varningen fortfarande kvar när denna tid löpt ut, så ges störning F07018 ut.
- Övertemperatur (r4105 > p4102[0]).
Se även: p4100, p4102, p4103, r4105

Åtgärd:

- Kontrollera att sensorn är korrekt ansluten.
- Kontrollera parametreringen (p4100).

207018 <Ortsuppgift>Tilläggstemperatur störtröskeln överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2, AV3, GIVARE, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Tilläggstemperaturen har överskridit störtröskeln i p4102[1].
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
0: Övertemperatur (r4105 > p4102[1] eller r4105 > p4102[0] längre än tiden i p4103).
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm). Uppmätt motstånd för lågt (KTY: R < 50 OHM).
Se även: p4100, p4102, p4103, r4105

Åtgärd:

- Kontrollera att sensorn är korrekt ansluten.
- Kontrollera parametreringen (p4100).

207080 <Ortsuppgift>Servo: Felaktig styrsystemsparemeter

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: 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: GENAST (POWER ON)

Orsak: Reglerparametern är felaktigt parametrerad (t. ex. p0356 = L_Spridning = 0).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Störvärdet innehåller det drabbade parameternumret.
Följande parameternummer uppträder bara som störvärde vid vektordrift:
p0310, vid synkronmotorer: p0341, p0344, p0350, p0357
Följande parameternummer uppträder inte som störvärde vid synkronmotorer:
p0354, p0358, p0360
Se även: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082, p1300

Åtgärd: Ändra parameter, som visas i störningsnivå (r0949) (till exempel p0640 = Stromgrenze > 0).
Se även: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, r1082

207082 <Ortsuppgift>Makro: Utförande inte möjligt

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Tillsatsinformation: %2, preliminärt parameternummer: %3

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Macrot kan inte utföras. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): ccccbbaa hex: cccc = Preliminärt parameternummer, bb = extra information, aa = felorsak Felorsaker för triggerparametern själv: 19: Anropad fil är inte giltig för triggerparametern. 20: Anropad fil är inte giltig för parameter 15. 21: Anropad fil är inte giltig för parameter 700. 22: Anropad fil är inte giltig för parameter 1000. 23: Anropad fil är inte giltig för parameter 1500. 24: Datatypen för en TAG är felaktig (t.ex.: index, nummer eller bit är inte U16). Felorsaker för parameter som skall sättas: 25: ErrorLevel har ett odefinierat värde. 26: Mode har ett odefinierat värde. 27: I TagValue har ett värde matats in som sträng vilket inte är "DEFAULT". 31: Inmatad servoobjekttyp okänd. 32: För det fastställda servoobjektnumret kunde ingen enhet hittas. 34: En triggerparameter anropades rekursivt. 35: Skrivning av parametern via makro är inte tillåtet. 36: Kontroll, skrivning till en parameter misslyckades, parametern endast läsbar, finns inte, felaktig datatyp, värdeområde eller tillordning felaktig. 37: Källparametern för en BICO-koppling kunde inte fastställas. 38: För en inte indexerad (resp. CDS-avhängig) parameter har ett index satts. 39: För en indexerad parameter har inget index satts. 41: En BitOperation är endast tillåten för en parameter med parameterformatet DISPLAY_BIN. 42: För en BitOperation har ett värde skilt från 0 resp. 1 satts. 43: Läsning av parametern som skall ändras via BitOperation lyckades inte. 51: Fabriksinställningen för DEVICE får endast utföras på DEVICE. 61: Sättning av ett värde lyckades inte.
Åtgärd:	- Kontrollera den påverkade parametern. - Kontrollera makrofil och BICO anslutning. Se även: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Ortsuppgift>Makro: ACX filen har inte hittats

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Den ACX-filen (makro) som önskas utföras kunde inte hittas i motsvarande mapp.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Parameternummer, med vilket utförandet startades.

Se även: p0015, p0700, p1000, p1500

Åtgärd: - Kontrollera om filen har lagts i motsvarande mapp på minneskortet.

Exempel:

Sätts p0015 = 1501, så måste den utvalda ACX-filen finnas i följande mapp:

... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Ortsuppgift>Makro: Villkor för WaitUntil har inte uppfyllts.

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST
Orsak: Det i macrot inställda väntevillkoret har inte uppfyllts under ett bestämt antal försök.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameternummer, för vilket villkoret sattes.
Åtgärd: Kontrollera villkoren för WaitUntil-slingan och ställ rätt.

207085 <Ortsuppgift>Servo: Parameter i styrning-/reglering har ändrats

Meddelandevärde: Parameter: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: Parametrar för styrning/reglering har tvångsmässigt ändrats.
Möjliga orsaker:
1. På grund av andra parametrar har de överskridit dynamiska gränser.
2. De kan inte användas på grund av att den upptäckta hårdvaran inte har önskade egenskaper.
3. Värdet har uppskattats eftersom termisk tidskonstant saknas.
4. Motortemperaturmodell 1 har aktiverats eftersom termiskt motorskydd saknas.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Ändrat parameternumret.
340:
Den automatiska beräkningen av motor- och regleringsparametrar har utförts (p0340 = 1), eftersom vektorregleringen efteråt har aktiverats som konfiguration (r0108.2).
611:
Tidskonstanten för den termiska motormodellen 1 har uppskattats.
612:
Den termiska motormodellen 1 har aktiverats (p0612.0 = 1).
Se även: p0640, p1082, r1082, p1300, p1800
Åtgärd: Inget nödvändigt.
Ingen parameterändring är nödvändig då parametern för närvarande begränsas på ett ändamålsenligt sätt.

207086 <Ortsuppgift>Enhetsomkoppling: Parametergränspåverkan genom referensvärdesändring

Meddelandevärde: Parameter: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Systeminternt har en referensparameter ändrats. Detta ledde till, att det inställda värdet för berörd parameter inte kunde skrivas i valt format.
Parameterns värde har satts till motsvarande påverkad minimalgräns/maximalgräns resp. till fabriksinställning.
Möjlig orsak:
- Den statiska eller den i applikationen definierade minimalgränsen/maximalgränsen har påverkats.
Störvärde (r0949, parameter):
Diagnosparameter för visning av parametern, som inte kunde räknas om.
Se även: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Åtgärd: Kontrollera och vid behov korrigera det anpassande parametervärdet.
Se även: r9450

207087 <Ortsuppgift>Servo: Givarlös drift vid inställd pulsfrekvens inte möjlig

Meddelandevärde: Parameter: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN

Kvittering:	GENAST
Orsak:	Med den inställda pulsfrekvensen (p1800) är en givarlös drift inte möjlig. Den givarlösa driften aktiveras under följande betingelser: - Omkopplingsvarvtalet för den givarlösa driften (p1404) är mindre än max.varvtalet (p0322). - En regleringstyp med givarlös drift är inställd (p1300). - Givarfel hos motorgivaren leder till störreaktion vid givarlös drift (p0491). Se även: p0491, p1300, p1404, p1800
Åtgärd:	Öka pulsfrekvensen (p1800). Upplysning: Vid givarlös drift måste pulsfrekvensen minst vara så stor som halva strömregulator-takten (1/p0115[0]).

207088	<Ortsuppgift>Enhetsomkoppling: Parametregräns påverkan genom enhetsomkoppling
Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En enhetsomkoppling har startats. Detta resulterade i att en parametergräns påverkades. Möjliga orsaker till en påverkan på en parametergräns är: - Vid avrundningen av en parameter motsvarande sin decimalpunkt har den statiska minimalgränsen eller maximalgränsen påverkats. - Onoggrannhet vid datatyp "FloatingPoint". I dessa fall sker vid en påverkan på minimalgränsen en avrundning uppåt och vid en påverkan på maximalgränsen en avrundning nedåt. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Diagnosparameter r9451 för visning av alla parametrar, vilkas värden måste anpassas. Se även: p0100, p0349, p0505
Åtgärd:	Kontrollera och vid behov korrigera de anpassade parametervärdena. Se även: r9451

207089	<Ortsuppgift>Enhetsomkoppling: Aktivera funktionsmodul är blockerat eftersom enheter omkopplats
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det har försökts att aktivera en funktionsmodul. Det är inte tillåtet, när enheter redan har kopplats om. Se även: p0100, p0349, p0505
Åtgärd:	Återställ enhetsomkoppling(ar) till fabriksinställning.

207090	<Ortsuppgift>Servo: Vridmomentsgräns uppe mindre nere
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Den övre vridmomentsgränsen är mindre än den undre vridmomentsgränsen.
Åtgärd:	Om parameter P1 förbinds med p1522 och parameter P2 med p1523 måste man säkerställa att P1 >= P2 gäller.

207091	<Ortsuppgift>Servo: Fastställd strömregulator-dynamik ogiltig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Identifieringen av den slutna strömreglerkretsen har misslyckats.

Möjliga orsaker:

- Inkorrekt inställd strömregulator
- För hög PRBS amplitud p5297

Åtgärd: Mätningen kan upprepas med en lägre utstyringsamplitud p5297.
Vid behov anpassa strömregulatorförstärkningen.

207092 <Ortsuppgift>Servo: Tröghetsuppskattaren ännu inte färdig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Tröghetsuppskattaren har ännu inget giltigt värde.
Accelerationsberäkningen kan inte genomföras.
Tröghetsuppskattaren är färdig, när friktionsvärdena (p1563, p1564) samt tröghetsvärdet (p1493) har fastställts (r1407.26 = 1).

Åtgärd: Upprepa förloppet när tröghetsuppskattaren är färdig (r1407.26 = 1).

207093 <Ortsuppgift>Servo: Testsignal fel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV3 (AV1, AV2, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Ingen distansbegränsning fastställd (p5308 = 0).
2: Inom den parameterade tiden (p5309) har tröghetsuppskattaren inte svängt in (r1407.26).
3: Den parameterade sträckan (p5308) har överskridits.
4: Ingen motorgivare parameterad.
Se även: p5308, p5309

Åtgärd: Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Definiera distansbegränsning (p5308).
2: Öka varaktigheten (p5309) eller distansbegränsningen (p5308).
3: Kontrollera distansbegränsningen (p5308).
4: Sätt in motorgivare.

207100 <Ortsuppgift>Servo: Avsökningstiden är inte återställningsbar

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Vid återställning av servoparameter (p0976) är scannertiden inte återställningsbar över p0111, p0112, p0115.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Parameter, vars inställning förhindrar återställning av scannertider.
Se även: r0110

Åtgärd: - Arbeta vidare med den inställda scannertiden.
- Sätt tillbaka grundtakt p0110[0] till dess ursprungliga värde innan servoparametern återställs.
Se även: r0110

207110 <Ortsuppgift>Servo: Avsökningstid och grundtakt passar inte**Meddelandevärde:** Parameter: %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** De parametrerade scannertiderna passar inte till grundtaktan.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Störvärdet anger den påverkade parametern.

Se även: r0110, r0111, p0115

Åtgärd: Strömregleringsavsökningstiden är inmatad identiskt med grundtaktan, till exempel via urvalet i p0112. Därvid måste valet av grundtakt i p0111 beaktas.

Avsökningstiden i p0115 kan bara ändras manuellt i Avsökningstid-förinställning "Experte" (p0112).

Se även: r0110, r0111, p0112, p0115

207140 <Ortsuppgift>Servo: Strömregulatorns scannertid för spindeln passar inte**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den parametrerade strömregulatorns scannertid för spindeln är för högt inställd.**Åtgärd:** Ställ in scannertiden lika eller lägre än värdet i r5034 (p0112, p0115).Se även: p0112, p0115, r5034

207200 <Ortsuppgift>Servo: Styrningskontroll TILL-kommando finns**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** TILL/FRÅN1-kommandot finns (ingen 0-signal).

Kommandot påverkas antingen över binektoringång p0840 (aktuell CDS) eller från styrord bit 0 via styrningskontrollen.

Åtgärd: Koppla signalen via binektoringång p0840 (aktuell CDS) eller via styrord bit 0 via styrningskontrollen till 0.

207220 <Ortsuppgift>Servo: Styrning över PLC saknas**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV1 (AV2, INGEN)

Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST**Orsak:** Signalen "Styrning över PLC" saknas under drift.

- Koppling av binektoringången för "Styrning över PLC" felaktig (p0854).

- Den överlagrade styrningen har tagit bort signalen "Styrning över PLC".

- Dataöverföring över fältbussen (Master/Servo) har avbrutits.

Åtgärd: - Kontrollera kopplingen av binektoringången för "Styrning över PLC" (p0854).

- Kontrollera och koppla eventuellt in signalen "Styrning över PLC".

- Kontrollera dataöverföringen över fältbussen (Master/Servo).

Upplysning:

Om efter borttagning av "Styrning över PLC" servot skall fortsätta, måste störreaktionen parametreras som INGEN eller meddelandetypen parametreras som varning.

207300 <Ortsuppgift>Servo: Kvittering saknas från nätskyddet**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2 (INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:**

- Nätkontaktorn kunde inte kopplas in inom tiden i p0861.
- Nätkontaktorn kunde inte kopplas ur inom tiden i p0861.
- Nätkontaktorn har fallit bort under drift.
- Nätkontaktorn är inkopplad, även om omformaren är fränkopplad.

Åtgärd:

- Kontrollera inställningen i p0860.
- Kontrollera kvitteringsslingan från nätskyddet.
- Höj övervakningstiden i p0861.

Se även: p0860, p0861

207320 <Ortsuppgift>Servo: Automatisk återstart har avbrutits**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:**

- Det angivna antalet återinkopplingsförsöken (p1211) har förbrukats eftersom störningen int kunde kvitteras inom övervakningstiden (p1213). Vid varje nytt inkopplingsförsök räknas antalet återinkopplingsförsök ned (p1211).
- Det finns inget aktivt TILL-kommando.
- Övervakningstiden frö effektdelen har löpt ut (p0857).
- Då drifttagningen lämnas resp. vid slutet av motoridentifikationen eller varvtalsoptimeringen sker ingen automatisk återinkoppling.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.**Åtgärd:**

- Öka antalet återinkopplingsförsök (p1211). Det aktuella antalet inkopplingsförsök visas i r1214.
- Öka väntetiden i p1212 och/eller övervakningstiden i p1213.
- Lägg på ett TILL-kommando (p0840).
- Öka eller koppla från övervakningstiden för effektdelen (p0857).

207321 <Ortsuppgift>Servo: Automatisk återstart aktiv**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Återstartsautomatiken (WEA) är aktiv. Vid nätåterkomst och/eller om orsaken till störningen åtgärdas kommer servot automatiskt att återstartas. Impulserna frigges och motorn börjar rotera.**Åtgärd:**

- Spärra återstartsautomatiken (WEA) vid behov (p1210 = 0).
- Genom att ta bort inkopplingskommandot (BI: p0840) avbryt i förekommande fall återstartsförloppet direkt.

207329 <Ortsuppgift>Servo: kT-värderaren, kT(iq)-karaktäristiken eller spänningskompensation fungerar inte**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	En funktion hos funktionsmodulen "Utökad momentreglering" (r0108.1) har aktiverats, den (fullständiga) funktionsförmågan är visserligen inte given. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1 ... 3: kT-värderaren är aktiv (p1780.3 = 1) utan en fungerande kompensation för spänningsavbildningsfelet i omriktaren. Därmed är momentnoggrannheten starkt begränsad. 1: Omriktarens spänningsavbildningsfel slutvärde är 0 (p1952). 2: Omriktarens spänningsavbildningsfel strömoftset är 0 (p1953). 3: Kompensationen för spänningsavbildningsfelet är fränslagen (p1780.8 = 0). 4: kT-värderaren (p1780.3 = 1), kT(iq)-karaktäristiken (p1780.9 = 1) eller kompensationen för spänningsavbildningsfelet (p1780.8 = 1) har aktiverats utan att funktionsmodulen "Utökad momentreglering" är aktiverad (vid aktiverad funktionsmodul gäller: r0108.1 = 1).
Åtgärd:	För störvärde = 1, 2: - Genomför identifikation av spänningsavbildningsfelet i omriktaren (p1909.14 = 1, p1910 = 1). - Ställ in parametern för kompenserig av spänningsavbildningsfelet i omriktaren (p1952, p1953). För störvärde = 3: - Koppla in kompenserig för spänningsavbildningsfelet i omriktaren (p1780.8 = 1). För störvärde = 4: - Aktivera funktionsmodulen "Utökad momentreglering" (r0108.1 = 1) eller deaktivera motsvarande funktion (p1780.3 = 0), (p1780.8 = 0), (p1780.9 = 0).

207350 <Ortsuppgift>Servo: Mätspetsen är parametrerat för digitalutgång

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Mätproben är ansluten till en digitalin-/utgång och plinten inställd som utgång.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

- 8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1).
- 9: DI/DO 9 (X122.10/X132.2).
- 10: DI/DO 10 (X122.12/X132.3).
- 11: DI/DO 11 (X122.13/X132.4).
- 12: DI/DO 12 (X132.9).
- 13: DI/DO 13 (X132.10).
- 14: DI/DO 14 (X132.12).
- 15: DI/DO 15 (X132.13).

För plintbeteckning:

Den första beteckningen gäller för CU320, den andra för CU305.

Åtgärd:

- Ställ in uttaget som ingång (p0728).
- Välj bort mätspets (p0488, p0489, p0580).

207351 <Ortsuppgift>Servo: Mätspetsen är parametrerat för digitalutgång

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Mätproben är ansluten till en två-vägs digitalingång/-utgång och plinten är inställd som utgång.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning)

- 0: DI/DO 0 distribuerad (X3.2)
- 1: DI/DO 1 distribuerad (X3.4)

Åtgärd:

- Ställ in plinten som ingång (p4028).
- Välj bort mätproben (p0488, p0489).

Se även: p0488, p0489, p4028

207354 <Ortsuppgift>Servo: Rastermomentkompensation inte möjlig**Meddelandevärde:** Felorsak: %1, Servodatablock: %2**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Rastermomentkompensationen är vald och stöds inte (fullständigt).

Störvärde (r0949 hexadecimal tolkning):

yyyyxxxx hex: yyyy = felorsak, xxxx = servodatablock

yyyy = 1: Givarutvärderingen stödjer inte denna funktion.

yyyy = 2: Givaren har ingen absolutinformation.

yyyy = 3: Motorn har ingen givare (p0187 = 99).

Åtgärd: Vid behov välj bort kuggmomentkompensationen (p5250 = 0).

För felorsak = 1:

Sätt in en absolutvärdesgivare eller en givarutvärdering, som stödjer funktionen (r0459.13 = 1). Vid behov uppgradera programvaran till en senare version (version 04.50.30.01 eller högre behövs).

För felorsak = 2:

Använd givare med absolutinformation (absolutspår, entydigt nollmärke, resolver med ett polpar). Funktionen kan inte testas så länge som givaren inte återställts efter upplärning (givarfel, parkering, POWER ON). Fortsatt användning är inte att rekommendera.

För felorsak = 3:

Välj kuggmomentkompensation endast vid drift med motorgivare.

Se även: p5250, p5251

207400 <Ortsuppgift>Servo: Mellankretsspänning-maximum-reglering aktiv**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Regulatorn för mellankretsspänningen har på grund av den övre inkopplingströskeln (p1244) aktiverats.

Det kan uppstå en regleringsavvikelse mellan bör- och ärvarvtal.

Se även: r0056, p1240

Åtgärd: Inget nödvändigt.

Denna varning försvinner automatiskt efter att den övre tröskeln tydligt har underskridits.

Vid behov utför följande åtgärder:

- Sätt in bromsmodul resp. återmatningsenhet.

- Öka återgångstiden (p1121, p1135).

- Stäng av Vdc_max-regulatorn (p1240 = 0).

207402 <Ortsuppgift>Servo: Mellankretsspänning-minimum-reglering aktiv**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Regulatorn för mellankretsspänningen har på grund av den undre inkopplingströskeln (p1248) aktiverats.

Det kan uppstå en regleringsavvikelse mellan bör- och ärvarvtal.

En möjlig orsak kan t.ex. bortfall av det försörjande nätet.

Se även: r0056, p1240, p1248

Åtgärd: Inget nödvändigt.
 Denna varning försvinner automatiskt efter att den undre tröskeln tydligt har överskridits.
 Vid behov utför följande åtgärder:

- Kontrollera nät och inmatning.
- Öka startupptiden (p1120).
- Stäng av Vdc_min-regulatorn (p1240 = 0).

207403 <Ortsuppgift>Servo: Den nedre mellankretsspänningsgränsen har nåtts

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Övervakningen av mellankretsspänningen är aktiv (p1240 = 5, 6) och den undre mellankretsspänningsnivån (p1248) har nått tillståndet "Drift".

Åtgärd:

- Kontrollera nätspänningen.
- Kontrollera inmatningen.
- Minska den undre mellankretsspänningströskeln (p1248).
- Koppla ifrån övervakningen av mellankretsspänningen (p1240 = 0).

207404 <Ortsuppgift>Servo: Den övre mellankretsspänningsgränsen har nåtts

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Övervakningen av mellankretsspänningen är aktiv (p1240 = 4, 6) och den undre mellankretsspänningsnivån (p1244) har nått tillståndet "Drift".

Åtgärd:

- Kontrollera nätspänningen.
- Kontrollera inmatningen eller bromsmodulen.
- Öka den övre mellankretsspänningströskeln (p1244).
- Vid behov stäng av övervakningen av mellankretsspänningen (p1240 = 0).

207410 <Ortsuppgift>Servo: Strömregleringsutgången är begränsad

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Villkoret "I_är = 0 och Uq_bör_1 längre än 16 ms i begränsning" är aktivt och kan ha följande orsaker:

- Motor inte ansluten eller motorkontaktor öppen.
- Det finns ingen mellankretsspänning.
- Motormodul defekt.

Åtgärd:

- Anslut motorn eller kontrollera motorkontaktorn.
- Kontrollera mellankretsspänningen (r0070).
- Kontrollera motormodulen.

207411 <Ortsuppgift>Servo: Flödesregleringsutgången är begränsad

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST

- Orsak:** Det angivna flödesbörvärdet kan inte uppnås, även om den inställda maximala fältströmmen angivits(p1603).
- Motordatana är felaktig.
 - Motordatana och motorns inkopplingsart (Y/D) passar inte ihop.
 - Strömgränsen är för lågt inställd för motorn (p0640, p0323, p1603).
 - Asynkronmotor (givarlös, styrd) i I2t-begränsning.
 - Motormodulen är för liten.
- Åtgärd:**
- Sätt motordatan riktig.
 - Kontrollera motorns kopplingsmetod.
 - Ställ strömgränsen riktig (p0640, p0323, p1603).
 - Minska belastningen på asynkronmotorn.
 - Sätt eventuellt in en större motormodul.

207412 <Ortsuppgift>Servo: Kommuteringsvinkeln är felaktigt (motormodell)

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: GIVARE (AV2, INGEN)

Kvittering: GENAST

- Orsak:** En felaktig kommuteringsvinkel har upptäckts, vilken kan leda till en medkoppling i varvtalsregulatorn.
- Möjliga orsaker:
- Utgångsfasernas fasföljd för motorn är felaktig (t.ex. faserna omkastade).
 - Motorgivaren är felaktigt justerad i förhållande till magnetpositionen.
 - Motorgivaren är trasig.
 - Kommuteringsvinkelns offset är felaktigt inställd (p0431).
 - Datana för beräkning av motormodellen är felaktigt inställda (p0356 (motorns statorläckinduktans) och/eller p0350 (motorns statormotstånd) och/eller p0352 (kabelmotståndet)).
 - Omkopplingsvarvtalet för motormodellen är för lågt (p1752). Övervakningen blir verksam först ovanför omkopplingsvarvtalet.
 - Vid aktiverad pollägesidentifikation (p1982 = 1) har pollägesidentifikationen eventuellt fastställt ett felaktigt värde.
 - Motorgivarens varvtalssignal är störd.
 - Reglerkretsen är instabil på grund av felaktig parametrering.
- Störvärde (r0949, decimal tolkning):
- SERVO:
- 0: Jämförelsen av pollägesvinkeln från givare och motormodell har resulterat i ett för stort värde (> 80 ° elektriskt).
- 1: -
- VECTOR:
- 0: Jämförelsen av pollägesvinkeln från givare och motormodell har resulterat i ett för stort värde (> 45 ° elektriskt).
- 1: Ändringen av motorgivarens varvtalssignal har ändrat sig inom en strömregulatortakt med > p0492.

- Åtgärd:**
- Kontrollera och vid behov korrigera fasföljden för motorn (inkoppling, p1820).
 - Om monteringen av givaren har ändrats, måste givaren justeras på nytt.
 - Byt trasig motorgivare.
 - Ställ in kommuteringsvinkelns offset riktig (p0431). Vid behov fastställ via p1990.
 - Ställ in motorns statormotstånd, kabelmotstånd och motorns statorläckinduktans riktig (p0350, p0352, p0356).
- Beräkna ledningsmotståndet med hjälp av kabelarea och längd, kontrollera induktansen och statormotståndet med hjälp av motordatabladet, mät statormotståndet t.ex. med en multimeter och låt vid behov med hjälp av den stationära motordataidentifikationen (p1910) identifiera värdena på nytt.
- Öka omkopplingsvarvtalet för motormodellen (p1752). Om p1752 > p1082 (maximalvarvtal) är övervakningen helt fränkopplad.
 - Vid aktiv pollägesidentifikation (p1982 = 1) kontrollera förloppet för pollägesidentifikationen (p1980) och tvinga fram en ny pollägesidentifikation genom att välj bort och välja igen (p1982 = 0 -> 1).
- Upplysning:
- För High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx) skall vid användning av hög ström övervakningen i förekommande fall kopplas från.

207413 <Ortsuppgift>Servo: Kommuteringsvinkeln är felaktigt (pollägesidentifiering)**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** GIVARE (AV2, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** En felaktig kommuteringsvinkel, som kan leda till återkoppling av varvtalsregleringen, identifierades inom pollägesidentifieringen (p1982 = 2):

- En differens, på > 45 °, till givarvinkeln överfördes elektriskt

Vid VECTOR inom pulsgivarjusteringen (p1990 = 2):

- En differens, på > 6 °, till givarvinkeln överfördes elektriskt

Åtgärd: - Ställ in kommuteringsvinkeloffset riktigt (p0431).

- Efter givarutbyte måste motorgivaren justeras på nytt.

- Byt ut defekt motorgivare.

- Kontrollera pollägesidentifieringen. Stäng av rimlighetskontrollen (p1982 = 0), om pollägesidentifieringen för denna motortyp är olämplig.

207414 <Ortsuppgift>Servo: Givarserienummer har ändrats**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** GIVARE (AV2, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Motorgivarens serienumret för en synkronmotor har ändrat sig. Ändringen kontrolleras bara för givare med serienummer (t.ex. EnDat-givare) och inbyggsmotorer (t.ex. p0300 = 401) eller motorer från annan leverantör (p0300 = 2).

Orsak 1:

- Givaren har bytts.

Orsak 2:

- Ny idrifttagning av en främmande-, inbyggsmotor- eller linjärmotor.

Orsak 3:

- Motorn med inbyggd och justerad givare har bytts.

Orsak 4:

- En programvaruuppdateringen har gjordes till en version som genomför en kontroll av givarens serienummer.

Upplysning:

Med positionsreglering överförs serienumret vid justeringens start (p2507 = 2).

För justerad givare (p2507 = 3) kontrolleras om serienumret ändrats och återställer i förekommande fall justeringen (p2507 = 1).

Gör på följande sätt för att dölja övervakningen av serienumret.

- Ställ in följande serienummer för motsvarande givardatablock: p0441 = FFF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

- Parametrera F07414 till meddelandetyp N (p2118, p2119).

Åtgärd: För orsak 1, 2:

Genomför en automatisk justering med hjälp av pollägesidentifiering. Kvittera störningen. Starta pollägesidentifieringen med p1990 = 1. Kontrollera därefter att pollägesidentifieringen sker korrekt.

SERVO:

Om det i p1980 har valts ett pollägesidentifikationsförfarande och p0301 inte innehåller en motortyp med en från fabrik justerad givare, aktiveras p1990 automatiskt.

eller

ställ in justering i p0431. Det nya serienumret övertas därmed automatiskt.

eller

gör en mekanisk justering av givaren. Överta det nya serienumret med p0440 = 1.

För orsak 3, 4:

Överför det nya serienumret med p0440 = 1.

207415 <Ortsuppgift>Servo: Överföring av kommuteringsvinkeloffset pågår**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** INGA

Orsak: Kommuteringsvinkeloffset bestämdes automatiskt med p1990 = 1.
Denna störning framkallar en impulsradering som är nödvändig efter att kommuteringsvinkeloffset har överförts efter p0431.
Se även: p1990

Åtgärd: Störningen kan utan vidare åtgärder kvitteras.

207419 <Ortsuppgift>Servo: Strömbövärdesfilter adaption felaktigt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3)**Kvittering:** GENAST

Orsak: Ett fel har uppstått vid configurationen eller under drift av funktionen "Strömbövärdesfilter adaption".
Störvärde (r0949, binär tolkning):
Bit 0: Det har ännu inte skett någon tillordning till ett filter (p5281).
Bit 1: Det tillordnade filtret hör till den inte aktiverade funktionsmodulen "Utökat strömbövärdesfilter" (r0108.21).
Bit 2: Det tillordnade filtret har en typ eller en karaktäristik, som inte är ämnat för adaption.
Bit 3: Det tillordnade filtret är inte aktiverat (p1656 resp. p5200).
Bit 4 ... 15: Interna fel har uppstått.
Bit 16 ... 31: Numret på servodatablocket med fel.
Se även: p5280, p5281

Åtgärd: Meddelandet kan alltid åtgärdas genom att avaktivera adaptionen (p5280 = 0, -1).
Skall adaptionen förbli aktiv, så måste avhjälpande åtgärden beroende av störvärdet genomföras.
För bit 0:
Företa filtertillordning (p5281).
För bit 1:
Aktivera funktionsmodulen "Utökat strömbövärdesfilter" (r0108.21).
För bit 2:
Ställ in filtertypen "Allmänt filter 2:a ordningen" och ställ in karaktäristiken till bandspärr.
För bit 3:
Aktivera filtret (p1656 resp. p5200).
För bit 4 ... 15:
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppgradera programvaran till en senare version.
Se även: p5280, p5281

207420 <Ortsuppgift>Servo: Strömbövärdesfiltrets egenfrekvens > Shannonfrekvensen**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: En av filtrets egenfrekvenser är större än Shannon-frekvensen.
Shannon-frekvensen beräknas enligt följande formel: $0.5 / p0115[0]$
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Bit 3: Filter 4 (p1673, p1675)
Bit 16: Filter 5 (p5202, p5204)
Bit 18: Filter 7 (p5212, p5214)

Åtgärd:

- Minska täljaren- eller nämnarens egenfrekvens för det påverkade strömbövärdesfiltret.
- Minska strömregulator tiden (p0115[0]).
- Koppla ur det påverkade filtret (p1656).

207420 <Ortsuppgift>Servo: Strömbövärdesfiltrets egenfrekvens > Shannonfrekvensen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En av filtrets egenfrekvenser är större än Shannon-frekvensen.
 Shannon-frekvensen beräknas enligt följande formel: $0.5 / p0115[0]$
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 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: Datablocks nummer (börjar från noll)
 Bit 16: Filter 5 (p5202, p5204) - utökat strömbövärdesfilter (r0108.21)
 Bit 17: Filter 6 (p5207, p5209) - utökat strömbövärdesfilter (r0108.21)
 Bit 18: Filter 7 (p5212, p5214) - utökat strömbövärdesfilter (r0108.21)
 Bit 19: Filter 8 (p5217, p5219) - utökat strömbövärdesfilter (r0108.21)
 Bit 20: Filter 9 (p5222, p5224) - utökat strömbövärdesfilter (r0108.21)
 Bit 21: Filter 10 (p5227, p5229) - utökat strömbövärdesfilter (r0108.21)

Åtgärd:

- Minska täljaren- eller nämnarens egenfrekvens för det påverkade strömbövärdesfiltret.
- Minska strömregulator tiden (p0115[0]).
- Koppla ur det påverkade filtret (p1656).

207421 <Ortsuppgift>Servo: Varvtalsfiltrets egenfrekvens > Shannonfrekvensen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En av filtrets egenfrekvenser är större än shannonfrekvensen.
 Shannonfrekvensen beräknas enligt följande formel: $0.5 / p0115[1]$.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Bit 0: Filter 1 (p1417, p1419).
 Bit 1: Filter 2 (p1423, p1425).
 Bit 4: Ärvärdesfilter (p1447, p1449).
 Bit 8 ... 15: Datablocknummer (börjar från noll)

Åtgärd:

- Minska egenfrekvensens täljare eller nämnare för det berörda varvtalsböverdesfiltret.
- Minska scannertiden hos varvtalsregulatorn (p0115[1]).
- Koppla ifrån det berörda filtret (p1413, p1414).

207422 <Ortsuppgift>Servo: Referensmodellens egenfrekvens > Shannonfrekvensen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Filtrets egenfrekvens för PT2 leden för referensmodellen (p1433) är större än Shannonfrekvensen.
 Shannonfrekvensen beräknas enligt följande formel: $0.5 / p0115[1]$

Åtgärd:

- Minska egenfrekvensen för PT2 leden för referensmodellen (p1433).
- Minska varvtalsregulator tiden (p0115[1]).

207423 <Ortsuppgift>Servo: APC-filtrets egenfrekvens > Shannonfrekvensen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En av filtrets egenfrekvenser är större än Shannonfrekvensen.
Shannonfrekvensen beräknas enligt följande formel: $0.5 / (p0115[1] * x)$
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Bit 0: Filter 1.1 (p3711, p3713), $x = 1$
Bit 4: Filter 2.1 (p3721, p3723), $x = p3706$
Bit 5: Filter 2.2 (p3726, p3728), $x = p3706$
Bit 8: Filter 3.1 (p3731, p3733), $x = p3707$
Bit 9: Filter 3.2 (p3736, p3738), $x = p3707$
Bit 16 ... 32: Datasatsnummer (med början från noll)

Åtgärd:

- Minska det aktuella filtrets täljar- eller nämnar-egenfrekvens.
- Minska varvtalsregulatorns scannertid (p0115[1]) eller underscanningen (p3706, p3707).
- Koppla ifrån det aktuella filtret (p3704).

207424 <Ortsuppgift>Servo: Ogiltigt driftvillkor för APC

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionen APC (Advanced Positioning Control) har fastställt ett ogiltigt driftvillkor.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
Bit 0 = 1:
APC körs givarlöst.
Bit 1 = 1:
Möjliga orsaker:
- Det föreligger en störning hos det genom p3701 valda lastmätsystemet för APC.
- Det genom p3701 valda lastmätsystemet är i parkeringsläge (r0481[0...2].14).
Funktionen APC kopplades ifrån.
Bit 2 = 1:
Möjliga orsaker:
- Det föreligger en störning hos det genom p3701 valda lastmätsystemet för APC.
- Det genom p3701 valda lastmätsystemet är i parkeringsläge (r0481[0...2].14).
Pulsfrånkopplingen kopplades ifrån, d.v.s. som varvtal för motorvarvtalsregleringen används motormätsystemets varvtal.
Åtgärd:
För Bit 0:
Använd funktionen APC endast vid drift med givare.
För Bit 1, 2:
Kontrollera lastmätsystemet.

207425 <Ortsuppgift>Servo APC övervakningstid för varvtalsgräns överskriden

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak: Gränsvärdet (p3778) för varvtal/hastighet har överskridits under längre tid än inställt i övervakningstiden (p3779).
 Upplysningar:
 APC: Advanced Positioning Control

Åtgärd: - Kontrollera mätvärdet.
 - Kontrollera gränsvärdet och övervakningstiden (p3778,p3779).

207429 <Ortsuppgift>Servo: DSC utan givare inte möjligt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Funktionen DSC (Dynamic Servo Control) har aktiverats, trots att ingen givare finns.
 Se även: p1191, p1192

Åtgärd: Kontrollera konfigurationen av givarvalet (p1192).
 Upplysning:
 När ingen givare finns och konnektoringång p1191 (DSC positionsregleringsförstärkning) är inkopplad, då måste konnektoringången ha p1191 = 0-signal.

207430 <Ortsuppgift>Servo: Omkoppling är inte möjlig vid vridmomentstyrd drift.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Vid drift utan givare är det inte möjligt att koppla till om den vridmomentstyrd drift (BI: p1501).

Åtgärd: Koppla inte om under vridmomentstyrd drift.

207431 <Ortsuppgift>Servo: Omkoppling är inte möjlig vid drift utan givare.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST

Orsak: Vid drivmomentstyrd drift är det inte möjligt att koppla om till drift utan givare (p1404).

Åtgärd: Koppla inte om till drift utan givare.

207432 <Ortsuppgift>Servo: Motor utan överspänningsskydd

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1)

Kvittering: GENAST

Orsak: Motorn kan vid fel vid maximalvarvtal alstra en överspänning, som kan leda till att servosystemet förstörs.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Tillhörande servodatablock (DDS).

Åtgärd: För överspänningsskydd finns det följande möjligheter:

1. Begränsa maximalvarvtalet (p1082) utan ytterligare skydd.
 Det maximala varvtalet utan skydd beräknas enligt följande:
 Roterande synkronmotorer: $p1082[1/\text{min}] \leq 11.695 * r0297/p0316[\text{Nm/A}]$
 Linjärmotorer: $p1082[\text{m/min}] \leq 73.484 * r0297/p0316[\text{N/A}]$
 Roterande synkronmotorer anslutna till högfrekvensomriktare:
 $p1082[1/\text{min}] \leq 4.33165E9 * (-p0316 + \text{roten ur}(p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [\text{mH}] * p0234 [\mu\text{F}]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [\text{mH}] * p0234 [\mu\text{F}]))$
 Linjärmotorer anslutna till högfrekvensomriktare:
 $p1082[\text{m/min}] \leq 689.403 * p0315 * (\text{roten ur}(p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [\text{mH}] * p0234 [\mu\text{F}]) / (r0297 * (r0377 - p0233) [\text{mH}] * p0234 [\mu\text{F}]))$
 Roterande asynkronmotorer anslutna till högfrekvensomriktare:
 $p1082[1/\text{min}] \leq \text{maximum}(2.11383E5 / (r0313 * \text{roten ur}((r0377 [\text{mH}] + r0382 [\text{mH}]) * p0234 [\mu\text{F}])) ; 0.6364 * r0297 * p0311[1/\text{min}] / p0304)$
2. Använda en spänningsskyddsmodul (VPM) i anslutning med funktionen "Säkert fränkopplat moment" (p9601, p9801, endast för synkronmotorer).
 Vid användande av en synkronmotor med VPM ansluten till en högfrekvensomriktare måste följande gälla:
 $p1082[1/\text{min}] \leq p0348 * (r0377 + p0233) / p0233$
 VPMn kortsluter motorn vid fel. Eftersom impulsradering måste föreligga under kortslutningen, måste plintarna för funktionen "Säkert fränkopplat moment" (STO) dras till VPM.
 Vid användning av en VPM måste p0643 = 1 vara satt.
 3. Aktivera det interna spänningsskyddet (p1231 = 3, endast för synkronmotorer).
 Därvid måste följande hårdvaruförutsättningar vara uppfyllda:
 - Inmatningen av gruppen måste vara återmatningsbar (Active Line Module, Smart Line Module) och inmatningens återmatningseffekt får inte vara mindre än den maximalt utnyttjade S1-effekten hos synkromotorn.
 - För kontrollenhet och inmatning måste en andra 24V-försörjning än den för motormodulen vara försedd med ett aktiverat spänningsskydd. 24V-försörjningen för denna motormodul måste vara mellankretsbuffrad (t.ex. CSM).
 - En bromsmodul med motsvarande projekterat bromsmotstånd måste finnas på mellankretsen.
 - Synkronmotorn måste vara kortslutningssäker.
 Se även: p0643, p1231

207433 <Ortsuppgift>Servo: Styrning med givare är inte möjlig då givaren inte avparkerades

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST

Orsak: Omkoppling till styrning med givare är inte möjlig eftersom givaren inte avparkerades.

Åtgärd: - Kontrollera, om givarens programvara stödjer funktionen "Parkering" (r0481.6=1).

- Uppgradera programvaran.

Upplysning:

Vid långstatormotorer (p3870.0=1) gäller:

Givaren måste ha avslutat avparkeringen (r3875.0 = 1), innan omkoppling till reglering med givare kan göras. Givaren avparkeras med en 0/1-signal via binektoringång p3876 och förblir i detta tillstånd tills 0-signal.

207434 <Ortsuppgift>Servo: Det är inte möjligt att ändra rotationsriktningen med impulserna frigivna.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett servodatablock har valts - med impulserna frigivna - vilken har en annan parametrerad rotationsriktning (p1821).

Det är endast möjligt att ändra motorns rotationsriktning via p1821 när impulserna är släckta.

Åtgärd:

- Genomför en servodatablocksomkoppling med impulserna släckta.
- Säkerställ att omkopplingen av servodatablocket inte resulterar i en rotationsriktningsändring hos motorn (t.ex. måste för dessa servodatablock samma värde stå i p1821).

Se även: p1821

207439 <Ortsuppgift>Servo: Funktionen stöds inte

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: En vald funktion stöds inte av effektdelen.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1:

Funktionen "Högre strömregulatorodynamik" (p1810.11 = 1) är vald, men stöds dock inte av effektdelen (r0192.27 = 0)

- Programvaran hos Booksize-effektdelen är inte aktuell.

- Blocksize-effektdel har använts.

2:

Funktionen "Högre strömregulatorodynamik" (p1810.11 = 1) är vald, men stöds dock inte av den givarlösa säkerhetstekniken (p9506 = 1, 3)

3:

Funktionen "Kompensering av mellankretsspänning i effektdelen" (p1810.1 = 1) har valts, men stöds dock inte av effektdelen (r0192.28 = 0).

Åtgärd: För störvärde = 1:

- Vid behov uppdatera programvaran för Booksize-effektdelen till en senare version (version >= 4.4).

Upplysning:

Ifall programvaruuppdateringen redan har genomförts automatiskt, krävs endast en POWER ON (från-/tillslag).

- Sätt in en Booksize-effektdel (version >= 4.4).

För störvärde = 2:

- Ifall en givare med Safety-positionsärvärdesavkänning finns (r0458[0...2].19 = 1), omparametrera den givarlösa säkerhetstekniken (p9506 = 1, 3) till säkerhetsteknik med givare (p9506 = 0).

För störvärde = 1, 2:

- Välj bort funktionen "Öka strömregulatorodynamiken" (p1810.11 = 0) och vid behov låt på nytt ställa in och beräkna ström-, varvtals- och positionsregulatorerna (p0340 = 4).

För störvärde = 3:

- Vid behov uppdatera programvaran på Booksize-effektdelen till en senare version (version >= 4.6).

Se även: r0192, p1810, p9506

207447 <Ortsuppgift>Lastväxel: Lägesföljning maximalt ärvärde överskridet

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Givardatablock: %2, Servodatablock: %3

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Servot/givaren (motorgivaren) vid projekterad lägesföljning för lastväxeln upptäckt ett maximalt möjligt absolut lägesärvärde (r2723) som inte längre kan bildas inom 32 Bitar.

Maximal värde: $p0408 * p2721 * 2^{p0419}$

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

cbbbaa hex

aa = Givardatablock

bb = Komponentnummer

cc = Servodatablock

Se även: p0408, p0419, p2721

Åtgärd:

- Minska finupplösningen (p0419).
- Minska multiturnupplösningen (p2721).

Se även: p0419, p2721

207448 <Ortsuppgift>Lastväxel: Positionsföljning linjäraxel har överskridit maximalt område

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN

Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:

Den aktuellt verksamma motorgivaren (givare 1) har för projekterad linjäraxel/ingen moduloaxel överskridit det maximalt möjliga rörelseområdet.

Det maximala rörelseområdet fastställs för projekterad linjäraxel som 64 gånger (+/- 32 gånger) p0421. Läs i p2721 och tolka som antal lastvarv.

Upplysning:

Endast motorgivare med aktuellt verksamt servodatablock övervakas här. Det aktuella verksamma servoblocket visas i x = r0051 och motsvarande motorgivare anges i p0187[x].

Åtgärd:

Störningen hävs enligt följande:

- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p2720.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).

Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.

207449 <Ortsuppgift>Lastväxel: Positionsföljning aktuell position utanför toleransfönster

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN

Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:

Den aktuella versamma motorgivare har i frånslaget tillstånd rört sig med ett större värde än parameterat i toleransfönstret. Sambandet mellan mekanik och givare finns eventuellt inte längre.

Upplysning:

Endast motorgivare med aktuellt verksamt servodatablock övervakas här. Det aktuella verksamma servoblocket visas i x = r0051 och motsvarande motorgivare anges i p0187[x].

Störvärde (r0949, decimalt tolkning):

Avvikelse från senaste givarposition i inkrement av absolutvärdet efter mätväxeln om en sådan finns. Förtecknet anger rörelseriktningen.

Upplysning:

Den upptäckta avvikelsen visas även i r2724.

Se även: p2722, r2724

Åtgärd:

Lägesföljningen återställs enligt följande:

- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p2720.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).

Därefter kvitteras störningen och vid behov genomförs en absolutgivarjustering (p2507).

Se även: p0010

207500 <Ortsuppgift>Servo: Effektdelens datablock PDS är ej projekterat

Meddelandevärde: Servodatablock: %1

Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Endast för reglerad nätinmatning/-återmatning:
 Effektdelens datablock projekterades inte, d.v.s. inget datablocknummer matades in i servodatablocket.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Servodatablocknummer från p0185.
Åtgärd: Index för det till driftdatablocket tillhöriga effektdels datablock skall matas in i p0185.
 Se även: p0185

207501 <Ortsuppgift>Servo: Motordatablock MDS är ej projekterat

Meddelandevärde: Servodatablock: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: Endast för effektdelar:
 Motordatablocket har inte projekterats, d.v.s. inget datablocknummer matades in i det tillhörande servodatablocket.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Störvärdet innehåller servodatablocknumret från p0186.
Åtgärd: Index för det till driftdatablocket tillhöriga motordatablock skall matas in i p0186.
 Se även: p0186

207502 <Ortsuppgift>Servo: Givardatablock EDS är ej projekterat

Meddelandevärde: Servodatablock: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: Endast för effektdelar:
 Givardatablocket har inte projekterats, d.v.s. inget datablocknummer matades in i det tillhörande servodatablocket.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Störvärdet innehåller servodatablocknumret från p0187, p0188 resp. p0189.
 Störvärdet höjs med 100 * givarnummer (t. ex. för p0189: Störvärde 3xx med xx = datablocknummer).
Åtgärd: Index för det till driftdatablocket tillhöriga givardatablocket skall matas in i p0187 (1. Givare), p0188 (2. Givare) resp. p0189 (3. Givare) .

207504 <Ortsuppgift>Servo: Ett motordatablock har inte tilldelats något drivdatablock

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Ett motordatablock har inte tilldelats något servodatablock.
 I servodatablocken måste alla tillgängliga motordatablock allokeras över MDS numret (p0186[0...n]). Det måste minst finnas så många servodatablock som motordatablock.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Nummer för ej tilldelat motordatablock.
Åtgärd: I driftdatablocken, allokeras det inte allokerade motordatablocket med hjälp av MDS nummer (p0186[0...n]).
 - Kontrollera att alla motordatablock för servodatablocken är tillordnade.
 - I förekommande fall radera överflödiga motordatablock.
 - I förekommande fall lägg till nya servodatablock och tillordna till motsvarande motordatablock.
 Se även: p0186

207509 <Ortsuppgift>Servo: Komponenttillordning saknas**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Ett servodatablock (DDS) har tillordnats ett motordatablock (MDS) eller ett givardatablock (EDS) vilket inte har något komponentnummer.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

nnmmmxxyyy

nn: Numret på MDS/EDS.

mmm: Parameternumret på det saknade komponentnumret.

xx: Numret på DDS, som tilldelats MDS/EDS.

yyy: Parameternumret, som refererar till MDS/EDS.

Exempel:

p0186[7] = 5: DDS 7 har tillordnats MDS 5.

p0131[5] = 0: I MDS 5 har inget komponentnummer ställts in.

Varningsvärde = 0513107186

Åtgärd: I servodata blocket ange inte längre MDS/EDS via p0186, p0187, p0188, p0189 eller ställ in ett giltigt komponentnummer.Se även: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Ortsuppgift>Servo: Identiska givare i drivdatablock.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Fler än en givare med identiska komponentnummer har tilldelats ett enstaka servodatablock. I ett servodatablock får inga identiska givare köras tillsammans.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1000 * första identiska givare + 100 * andra identiska givare + servodatablock.

Exempel:

Störvärde = 1203 betyder:

I servodatablock 3 är den första (p0187[3]) och andra givaren (p0188[3]) identiska.

Åtgärd: Tilldela drivdatablock till olika givare.Se även: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Ortsuppgift>Servo: Givaren används flera gånger**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak:	Varje givare får bara tilldelas ett servo och måste i varje servodatablock inom ett servo alltid vara givare 1, alltid givare 2 eller alltid givare 3. Denna entydiga allokering är skadad. Störvärde (r0949, decimal tolkning): De båda parametrarna i kodad form, som hänvisar till samma komponentnummer. Första parametern: Index: första och andra decimalplaceringen (99 för EDS ingen DDS tillordnad) Parameternummer: tredje decimalplaceringen (1 för p0187, 2 för p0188, 3 för p0189, 4 för EDS ingen DDS tillordnad) Servonummer: fjärde och femte decimalplaceringen Andra parametern: Index: sjätte och sjunde decimalplaceringen (99 för EDS ingen DDS tillordnad) Parameternummer: åttonde decimalplaceringen (1 för p0187, 2 för p0188, 3 för p0189, 4 för EDS ingen DDS tillordnad) Servonummer: nionde och tionde decimalplaceringen Se även: p0141
Åtgärd:	Korrigera dubbel användning av ett komponentnummer över de båda i störvärdet kodade parametrarna.

207512 <Ortsuppgift>Servo: Givardatablocksomkoppling inte parametrerbar

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Via p0141 har en inte tillåten givardatablocksomkoppling förberetts. En givardatablocksomkoppling är i denna programvara endast tillåten för i ärtopologin befintliga komponenter.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Felaktigt EDS-datablocksnummer.

Se även: p0187, p0188, p0189

Åtgärd: Varje givardatablock måste tillordnas en egen DRIVE-CLiQ-anslutning. Givaransnittställets komponentnummer (p0141) måste inom ett servoobjekt innehålla olika värden.

Följande måste gälla:

p0141[0] skiljt från p0141[1] skiljt från ... skiljt från p0141[n]

207514 <Ortsuppgift>Servo: Datauppbyggnaden motsvarar inte intrface mode

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Snittställemoden "SIMODRIVE 611 universal" har ställts in (p2038 = 1) men datauppbyggnaden motsvarar inte denna mode. Avhängigt av antalet datablock är följande inställningar möjliga: 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 även: p0180, p0186, p2038
Åtgärd:	- Kontrollera datauppbyggnaden enligt de möjliga inställningarna nämnda i orsaker. - Kontrollera interfacemoden (p2038).

207515 <Ortsuppgift>Servo: Effektdel och motor är felaktigt förbundna

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: I ett servodatablock har en effektdel (via PDS) tillordats en motor (via MDS), som inte finns i börtopologin. Eventuellt är ingen motor tillordnad effektdelen (p0131).

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Numret på det felaktigt parameterade servodatablocket.

Åtgärd:

- Tillordna servodriftdatablock till en tillåten kombination av motor och effektdel med hjälp av börtopologin.
- Anpassa börtopologin.
- Om en motor saknas skapa vid behov komponenten på nytt (servoassistent).

Se även: p0121, p0131, p0185, p0186

207516 <Ortsuppgift>Servo: Ta datablocket i drift på nytt.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak:	Tilldelningen mellan servodatablock och motordatablock (p0186) eller mellan servodatablock och givardatablock har ändrats (p0187). Därför måste en ny idrifttagning av servodatablocken genomföras. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Ny i drift till nämnda servodatablock.
Åtgärd:	Idrifttagning av det i störvärde (r0949) angivna drivdatablocket.

207517 <Ortsuppgift>Servo: Givardatablocksomkoppling felaktigt parametrerad.

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En MDS kan inte i två olika DDS ha olika motorgivare. Följande parametrering medför därför fel. p0186[0] = 0, p0187[0] = 0 p0186[0] = 0, p0187[0] = 1 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): De lägre 16 bitarna anger den första, de övre 16 bitarna den andra DDS:n.
Åtgärd:	Vill man köra en motor ena gången med ena motorgivaren och andra gången med den andra motorgivaren, så måste man för detta sätta upp två olika MDS, i vilka motordatana då är samma. Exempel: p0186[0] = 0, p0187[0] = 0 p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <Ortsuppgift>Servo: Motordatablocksomkoppling felaktigt parametrerad

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En felaktig parametrering av två motordatablock har fastställts. Parametrarna r0313 (beräknat ur p0314, p0310, p0311), r0315 och p1982 får endast ha olika värden, när motordatablocken tillordnats olika motorer. Tillordningen av motorerna resp. kontaktorer sker via p0827. Omkoppling mellan motordatablocken kan inte göras. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): xxxxyyyy: xxxx: Första DDS:n med tillordnad MDS, yyyy: Andra DDS:n med tillordnad MDS
Åtgärd:	Parametrera motordatablocken rätt.

207519 <Ortsuppgift>Servo: Motoromkoppling felaktigt parametrerad

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Med inställning p0833.0 = 1 önskas en motoromkoppling via applikationen. Därvid måste p0827 i motsvarande motordatablock ha olika värden. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): xxxxyyyy: xxxx: Första MDS, yyyy: Andra MDS
Åtgärd:	- Parametrera de motsvarande motordatablocken olika (p0827). - Välj inställningen p0833.0 = 0 (motoromkoppling via servo).

207520 <Ortsuppgift>Servo: Motoromkoppling kan inte utföras.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Motoromkopplingen kan inte utföras.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1:

Kontaktern för den just nu aktiva motorn kan inte öppnas eftersom vid synkronmotorer varvtalet (r0063) är större än inkopplingsvarvtalet för fältförsvagning (p0348). Så länge r0063 > p0348 så minskar inte strömmen i motorn trots impulssläckning.

2:

Återkopplingen "Kontaktor öppen" har inte registrerats inom 1 s.

3:

Återkopplingen "Kontaktor sluten" har inte registrerats inom 1 s.

Åtgärd: För varningsvärdet = 1:

Ställ in ett mindre varvtal än inkopplingsvarvtalet för fältförsvagning (r0063 < p0348).

För varningsvärde = 2, 3:

Kontrollera återkopplingen för den aktuella kontaktern.

207530 <Ortsuppgift>Servo: Drivdatablock DDS finns inte**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Det valda drivdatablocket finns inte tillgängligt (p0837 > p0180). Ingen omkoppling av drivdatablocken genomförs.

Se även: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Åtgärd: - Välj ett befintligt drivdatablock.

- Lägg till ytterligare drivdatablock.

207531 <Ortsuppgift>Servo: Kommandodatablock CDS finns inte**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Det valda kommandodatablocket finns inte (p0836 > p0170). Det sker ingen omkoppling av kommandodatablock.

Se även: p0810, p0811, p0812, p0813, r0836

Åtgärd: - Välj existerande kommandodatablock.

- Lägg till extra kommandodatablock.

207541 <Ortsuppgift>Servo: Datablocksomkoppling är inte möjlig**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den valda servodatablocksomkopplingen och den tilldelade motoromkopplingen är inte möjlig och kommer inte att genomföras.

Motorkontaktern får, hos synkronmotorer, bara växlas vid ärvarvtal som är mindre än inkopplingsvarvtalet för fältförsvagning (r0063 < p0348).

Se även: r0063, p0348

Åtgärd: Reducera varvtalet under inkopplingsvarvtalet för fältförsvagning ($r0063 < p0348$).

207550 <Ortsuppgift>Servo: Återställning av givarparameter är inte möjlig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid genomförandet av en fabriksinställning (t.ex. via $p0970 = 1$) var det inte möjligt att återställa givarparametrarna. Givarparametrarna läses direkt från givaren via DRIVE-CLiQ.

Varningsvärde ($r2124$, decimal tolkning):

Den berörda givarens komponentnummer.

Åtgärd: - Upprepa förloppet.
- Kontrollera DRIVE-CLiQ-förbindelsen.

207551 <Ortsuppgift>Servo givare: Ingen kommuteringsvinkel-information

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Servodatablock: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV2 (IASC/DCBRK)

Hla: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Kommuteringsvinkelinformationen saknas. Därmed är regleringen av synkronmotorer inte möjlig.

Störvärde ($r0949$, decimal tolkning):

yyyyxxx dec.: yyyy = felorsak, xxxx servodatablock

yyyy = 1 dec.:

Den använda motorgivaren lämnar ingen absolut kommuteringsvinkel.

yyyy = 2 dec.:

Mätväxelns inställda utväxling passar inte till motorns pötal.

Åtgärd: För felorsak = 1:

- Kontrollera givarparametring (p0404).

- Sätt in givare med spår C/D, EnDat-snittställe eller Hallsensorer.

- Sätt in givare med sinusformiga spår A/B för vilken motorpötalet ($r0313$) är en heltalsmultipl av givarens pulstal ($p0408$).

- Aktivera pollägesidentifikationen ($p1982 = 1$).

För felorsak = 2:

- Kvoten för polparsantalet genom mätväxelns omsättning måste vara ett heltal: $(p0314 * p0433) / p0432$.

Upplysning:

Vid drift med spår C/D måste denna kvot vara mindre än 8.

Se även: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <Ortsuppgift>Servo givare: Givarkonfigurationen stöds inte

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Komponentnummer: %2, Givardatablock: %3

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Den begärda givarkonfigurationen stöds inte. Endast bitar får begäras i p0404, vilka anmälts som stödda från givarutvärderingen i r0456. Störvärde (r0949, decimal tolkning): ccccbbaa hex: cccc = Felorsak, bb = Komponentnummer, aa = Givardatablock cccc = 1: Givare sin/cos med absolutspår (stöds av SME25). cccc = 3: Fyrkantgivare (stöds av SMC30). cccc = 4: Givare sin/cos (stöds av SMC20, SMI20, SME20, SME25). cccc = 10: DRIVE-CLiQ-givare (stöds av DQI). cccc = 12: Givare sin/cos med referensmärke (stöds av SME20). cccc = 15: Kommutering med nollmärke vid separatmagnetiserade synkronmotorer med VECTORMV. cccc = 23: Resolver (stöds av SMC10, SMI10). cccc = 65535: Övriga funktioner (jämför r0456 och p0404) Se även: p0404, r0456
Åtgärd:	- Kontrollera givarparametreringen (p0400, p0404). - Sätt in en passande givarutvärdering (r0456).

207553 <Ortsuppgift>Servo givare: Sensormodulkonfigurationen stöds inte

Meddelandevärde:	Givardatablock: %1, Första felaktiga bit: %2, Felaktig parameter: %3
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den begärda konfigurationen stöds inte av sensormodulen. Vid felaktig p0430 (cc = 0) gäller: - I p0430 (begärda funktioner) har minst 1 bit satts vilken inte är satt i r0458 (stödda funktioner) (undantag: bitarna: 19, 28, 29, 30, 31). - p1982 > 0 (pollägesidentifikation begärd), men r0458.16 = 0 (pollägesidentifikation stöds inte). Vid felaktig p0437 (cc = 1) gäller: - I p0437 (begärda funktioner) har minst 1 bit satts vilken inte är satt i r0459 (stödda funktioner). Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex aa: Givardatablocknummer bb: Första felaktiga bit cc: Felaktig parameter cc = 0: Felaktig parameter är p0430. cc = 1: Felaktig parameter är p0437. cc = 2: Felaktig parameter är r0459. dd: Reserverad (alltid 0).
Åtgärd:	- Kontrollera givarparametreringen (p0430, p0437). - Kontrollera pollägesidentifiering (p1982). - Sätt in en passande givarutvärdering (r0458, r0459). Se även: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Ortsuppgift>Servo givare: Konfiguration positionsefterföljning

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Givardatablock: %2, Servodatablock: %3, Felorsak: %4
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak:	Konfigurationen stöds inte vid positionsföljning. Positionsföljning kan endast aktiveras vid absolutvärdesgivare. För linjäraxlar kan positionsföljning för last- och mätväxel inte aktiveras samtidigt. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): ddccbbaa hex aa = Givardatablock bb = Komponentnummer cc = Servodatablock dd = Felorsak dd = 00 hex = 0 dec Ingen absolutvärdesgivare ansluten. dd = 01 hex = 1 dec Positionsföljning kan inte aktiveras eftersom det interna NVRAM-minnet inte är tillräckligt eller en kontrollenhet utan NVRAM används. dd = 02 hex = 2 dec För en linjäraxel har positionsföljning för last-och mätväxel aktiverats. dd = 03 hex = 3 dec Positionsföljning kan inte aktiveras eftersom för detta givardatablock redan en positionföljning med annan växlingsfaktor, axeltyp eller toleransfönster upptäckts. dd = 04 hex = 4 dec En linjär givare har använts. Se även: p0404, p0411
Åtgärd:	För störvärde 0: - Använd en absolutvärdesgivare. För störvärde 1: - Sätt in en kontrollenhet med tillräckligt NVRAM. För störvärde 2, 4: - Välj bort positionsföljning (p0411 för mätväxel, p2720 för lastväxel). För störvärde 3: - Aktivera endast positionsföljning för lastväxel i samma givardatablock om också växelfaktorn (p2504, p2505), axeltypen (p2720.1) och toleransfönstret (p2722) är lika. Dessa parametrar måste vara lika i alla servodatablock, som använder samma motorgivare (p187).

207556	<Ortsuppgift>Mätväxel: Lägesföljning maximalt ärvärde överskridet
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Givardatablock: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Servot/givaren upptäcker vid projekterad lägesföljning för mätväxeln ett maximalt möjligt absolut lägesärvärde (r0483) som inte längre kan bildas inom 32 Bitar. Maximal värde: $p0408 * p0412 * 2^{p0419}$ Störvärde (r0949, decimal tolkning): aaaayyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Givardatablock Se även: p0408, p0412, p0419
Åtgärd:	- Minska finupplösningen (p0419). - Minska multiturnupplösningen (p0412). Se även: p0412, p0419

207560	<Ortsuppgift>Servo givare: Radantalet är ingen kvadrat
Meddelandevärde:	Givardatablock: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Vid roterande absolutvärdesgivare måste pulsantalet i p0408 vara en kvadratpotens. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Störvärdet innehåller det drabbade givardatablocksnumret.
Åtgärd:	- Kontrollera parametreringen (p0408, p0404.1, r0458.5). - Uppgradera vid behov mjukvaran för sensormodulen.

207561 <Ortsuppgift>Servo givare: Radantalet flervarv är ingen kvadrat

Meddelandevärde:	Givardatablock: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Multiturnupplösningen i p0421 måste vara en kvadratpotens. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Störvärdet innehåller det drabbade givardatablocksnumret.
Åtgärd:	- Kontrollera parametreringen (p0421, p0404.1, r0458.5). - Uppgradera vid behov mjukvaran för sensormodulen.

207562 <Ortsuppgift>Servo, givare: Positionsföljning inkrementalgivare inte möjlig

Meddelandevärde:	Felorsak: %1, Komponentnummer: %2, Givardatablock: %3
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den begärda positionsföljningen för inkrementalgivare stöds inte. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): ccccbbaa hex aa = Givardatablock bb = Komponentnummer cccc = Felorsak cccc = 00 hex = 0 dec Givartypen stödjer inte funktionen "Positionsföljning inkrementalgivare". cccc = 01 hex = 1 dec Positionsföljning kan inte aktiveras eftersom det interna NVRAM-minnet inte är tillräckligt eller en kontrollenhet som saknar NVRAM används. cccc = 04 hex = 4 dec En linjärgivare har använts som inte stödjer funktionen "Positionsföljning". Se även: p0404, p0411, r0456
Åtgärd:	- Kontrollera givarparametreringen (p0400, p0404). - Montera en kontrollenhet med tillräckligt NVRAM. - I förekommande fall välj bort positionsföljningen för inkrementalgivare (p0411.3 = 0).

207563 <Ortsuppgift>Servo givare: XIST1_ERW konfiguration felaktig

Meddelandevärde:	Felorsak: %1, Givardatablock: %2
-------------------------	----------------------------------

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	För funktionen "Absolutposition för inkrementalgivare" har en felaktig konfiguration upptäckt. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Felorsak: 1 (= 01 hex): Funktionen "Absolutvärde för inkrementalgivare" stöds inte (r0459.13 = 0). Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: yyxx dec.: yy = Felorsak, xx = Givardatablock Se även: r0459, p4652
Åtgärd:	För störvärde = 1: - Uppdatera sensormodulens programvaruversion. - Kontrollera moden (p4652 = 1, 3 kräver egenskapen r0459.13 = 1).

207565 <Ortsuppgift>Servo: Givarfel PROFIdrive givarinterface 1

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Ett givarfel meddelas via PROFIdrive-givarinterface för givare 1 (G1_ZSW.15). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Felkod från G1_XIST2, se beskrivning till r0483. Upplysning: Denna varning ges endast ut när p0480[0] är skiljd från noll.
Åtgärd:	Kvittera givarfelet med givarstyrordet (G1-STW.15 = 1).

207566 <Ortsuppgift>Servo: Givarfel PROFIdrive givarinterface 2

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Ett givarfel meddelas via PROFIdrive-givarinterface för givare 2 (G2_ZSW.15). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Felkod från G2_XIST2, se beskrivning till r0483. Upplysning: Denna varning ges endast ut när p0480[1] är skiljd från noll.
Åtgärd:	Kvittera givarfelet med givarstyrordet (G2-STW.15 = 1).

207567 <Ortsuppgift>Servo: Givarfel PROFIdrive givarinterface 3

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak: Ett givarfel meddelas via PROFIdrive-givarinterface för givare 3 (G3_ZSW.15).

Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):

Felkod från G3_XIST2, se beskrivning till r0483.

Upplysning:

Denna varning ges endast ut när p0480[2] är skiljd från noll.

Åtgärd: Kvittera givarfelet med givarstyrordet (G3-STW.15 = 1).

207569 <Ortsuppgift>Givare identifiering aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid givaridentifieringen (väntande) med p0400 = 10100 kunde givaren ännu inte identifieras.
Eventuellt har en felaktig eller ingen givare anslutits, en felaktig eller ingen givarkabel ansluten till sensormodulen eller DRIVE-CLiQ-komponenten inte ansluten.

Upplysning:

En givaridentifiering förutsätter stöd från givaren och är möjlig i följande fall:

- Givare med EnDat-snittställe.
- Givare med SSI-snittställe.
- Motor med DRIVE-CLiQ.

Åtgärd:

- Kontrollera och vid behov anslut givare/givarkabel.
- Kontrollera och eventuellt upprätta DRIVE-CLiQ-förbindelse.
- För SSI-givare genomför den nödvändiga betjäningshandlingen (se listhandboken).
- För givare, som inte kan identifieras (t.ex. givare utan EnDat-snittställe) måste motsvarande givartypen matas in i p0400.

207570 <Ortsuppgift>Givare identifiering dataöverföring pågår

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: INGA

Orsak: Givartypen kan bestämmas automatiskt med p0400 = 10100.
Denna störning orskar en impulsradering, vilket är nödvändigt för överföring av givarparametreringen till p0400ff.
Se även: p0400

Åtgärd: Störningen kan utan vidare åtgärder kvitteras.

207575 <Ortsuppgift>Servo: Motorgivaren är inte beredd

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2

Servo: AV2 (GIVARE)

Hla: AV2 (GIVARE)

Kvittering: GENAST

Orsak: Motorgivaren meddelar att den inte är klar.

- Initialiseringen av givare 1 (motorgivaren) felaktig.
- Funktionen "Parkerad givare" är aktiv (givarens kontroolord G1_STW.14 = 1).
- Givarsnittstället (sensormodulen) är deaktiverad(p0145).
- Sensormodulen är trasig.

Åtgärd: Ytterligare störningar utvärderas över givare 1.

207576 <Ortsuppgift>Servo: Givarlös drift på grund av störning aktiv**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den givarlösa driften är aktiv på grund av en störning (r1407.13 = 1).
 Upplysning:
 I p0491 är förhållandet för störningar med störreaktion GEBER inställt.
 Se även: p0491

Åtgärd: - Åtgärda orsaken till eventuellt givarfel.
 - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

207580 <Ortsuppgift>Servo: Ingen sensormodul med passande komponentnummer**Meddelandevärde:** Givardatablock: %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Ingen sensormodul med det i p0141 angivna komponentnumret har hittats.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Påverkat givardatablock (index från p0141).

Åtgärd: Korrigera parameter p0141.

207750 <Ortsuppgift>Servo: Parameter ogiltig**Meddelandevärde:** Parameter: %1, Index: %2, felorsak: %3**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3)**Kvittering:** GENAST

Orsak: Ett parametervärde är ogiltigt inställt resp. har ännu inte angivits korrekt.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 ccbbaaaa hex: cc = felorsak, bb = index, aaaa = parameter
 cc = 0: Parametern har otillåtet värdet noll.
 cc = 1: Kolvstången större än kolvens diameter.
 cc = 2: Cylinder utan kolvstång (p0311 = 0 och p0312 = 0).
 cc = 3: Positionspill möjligt inom rörelseområdet (kontrollera p0407 och p0313, vid behov minska p0418).

Åtgärd: Ställ in den angivna parametern med ett korrekt värde.

207751 <Ortsuppgift>Servo: Ventilen reagerar inte**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** AV2 (AV1, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** En ventil med ventilåtermatningssignal har parametrerats (p0218.2 = 1), men ventilen följer inte börvärdet.

Åtgärd: - Korrigera konfigurationen för ventilen utan återmatning från ventilsiden (p0218.2 = 0).
 - Kontrollera ventilsidens egenfrekvens (p0216).
 - Invertera ventilsidens ärvärde vid felaktigt förtecken (p0218.3).
 - Kontrollera ventil och ventilanslutning.

207752 <Ortsuppgift>Servo: Kolvens position inte möjlig**Meddelandevärde:** -

Servoobjekt: HLA_828
Reaktion: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Kolvkalibreringen har genomförts (p0476 skiljd från 0) och absolutpositionen är tillgänglig (p1407.7 = 1). Men kolvens position (r0094) är inte plausibel (negativ eller större än slaget i p0313).
Åtgärd: - Kontrollera positionsinverteringen (p0410.1).
 - Kontrollera riktningskonventionen: Kolvens position (r0094) måste vara noll när kolven står mot A-sidan. Vid rörelse från A- till B-sidan måste hastigheten och positionsökningen vara positiv.
 - Kontrollera kolvens kalibrering och vid behov återupprepa kolvkalibreringen med kolven mot A-sidan (p1909.1 = 1).
 - Vid givarbyte återupprepa kolvkalibreringen.
 - Vid förflyttning av maskinens nollpunkt återupprepa kolvkalibreringen.
Upplysning:
 Före kvittering av störningen sätt p0476 = 0. Avslutningsvis utför en ny kolvkalibrering (p1909.1 = 1 för helt inkörd kolv eller p1959.2 = 1 och p1960 = 1).
 Se även: r0094, p0476

207753 <Ortsuppgift>Servo: Inget giltigt tryckärvärde finns

Meddelandevärde: -
Servoobjekt: HLA_828
Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Funktionen "Kraftregulator", "Kraftbegränsning" eller "Friktionskompensation" är aktiverad (p1400) och minst en av de båda trycksensorena som behövs för tryckärvärde A eller B lämnar inget giltigt värde.
 För de ovan nämnda funktionerna krävs de båda tryckärvärdena A och B.
Åtgärd: - Kontrollera trycksensorena och inkopplingen för tryckärvärde A och B (X241 resp. X242).
 - Kontrollera offsetkorrekturvärdena för tryckärvärde A och B (p0241, p0243).
 - I förekommande fall välj bort funktionen "Kraftregulator", "Kraftbegränsning" eller "Friktionskompensation" (p1400).

207754 <Ortsuppgift>Servo: Spärrventil konfiguration felaktig

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: En felaktig konfiguration av spärrventilen har fastställts.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 100:
 Safety Integrated frigiven (p9601/p9801), men p0218.0 = 0 (spärrventil finns inte).
 101:
 Inställningsvärdet hos spärrtiden är inställd lägre än väntetiden för utvärdering av återkopplingskontakten vid tillslag av spärrventilen (p0230 < p9625[0]/p9825[0]).
 102:
 Inställningsvärdet hos spärrtiden är inställd lägre än väntetiden för utvärdering av återkopplingskontakten vid fränslag av spärrventilen (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).
Åtgärd: För störvärde = 100:
 Kontrollera frigivningen av Safety Integrated och spärrventilen (p9601/p9801, p0218.0).
 För störvärde = 101:
 Ställ in inställningsvärdet hos spärrtiden högre än väntetiden för utvärdering av återkopplingskontakten vid tillslag av spärrventilen (p0230 < p9625[0]/p9825[0]).
 För störvärde = 102:
 Ställ in inställningsvärdet hos spärrtiden högre än väntetiden för utvärdering av återkopplingskontakten vid fränslag av spärrventilen (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).
 Se även: p0230, p9625, p9825

207755 <Ortsuppgift>Servo: Körning mot fast anslag utan kraftregulator**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** AV3 (AV1, AV2, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Funktionen "Körning mot fast anslag" (p1545) har valts, trots att ingen "Kraftregulator" eller ingen "Kraftbegränsning" är aktiverad (p1400). Servot kommer med denna inställning att köra med maximal kraft mot det fasta anslaget.**Åtgärd:**
- Vid behov inaktivera funktionen "Körning mot fast anslag" (p1545).
- Aktivera kraftregulatorn (p1400.14 = 1).
eller
- Aktivera kraftbegränsning mode 1 eller mode 2 (p1400.0 = 1, p1400.1 = 1).

207756 <Ortsuppgift>Servo: Egenfrekvens filter > Shannon-frekvensen**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2, AV3)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** En av filtrets egenfrekvenser är större än Shannon-frekvensen.
Shannon-frekvensen beräknas enligt följande formel: $0.5 / p0115[0]$
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Bit 0: Inställt värde filter 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Inställt värde filter 2 (p1663, p1665)
Bit 3: Inställt värde filter (p1800, p1805)
Bit 4: Förstörningsfilter (p1721, p1727)**Åtgärd:**
- Minska egenfrekvensens täljare eller nämnare för det berörda strömbövärdesfiltret.
- Minska regulatorscannertiden (p0115[0]).
- Slå av berört filter.

207800 <Ortsuppgift>Servo: Ingen effektdel förhanden.**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Läsningen av effektdelsparametrarna är inte möjlig eller det finns inga parametrar sparade i effektdelen.
Eventuellt är DRIVE-CLiQ-förbindelsen mellan kontrollenhet och effektdel avbruten eller defekt.
Upplysning:
Denna störning uppkommer även, när i idrifttagningsmjukvaran en felaktig topologi har valts och denna parametrering sedan laddats i kontrollenheten.
Se även: r0200**Åtgärd:**
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera DRIVE-CLiQ-kabeln mellan kontrollenhet och effektdel.
- Kontrollera och vid behov byt effektdel.
- Kontrollera och vid behov byt kontrollenhet.
- Efter topologikorrigerig genomför en förnyad parameterladdning med hjälp av idrifttagningsmjukvaran.

207801 <Ortsuppgift>Servo: Motor överström**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2 (AV1, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST

- Orsak:**
- Motorns tillåtna gränsström har överskridits.
 - Den verksamma strömgränsen för lågt inställd.
 - Strömregulatorn inte korrekt inställd.
 - Motorn bromsas vid för stor korrekturfaktor för tippmomentet.
 - U/f-drift: Startrampen för lågt inställd eller för stor last.
 - U/f-drift: Kortslutning i motorkabeln eller jordfel.
 - U/f-drift: Motorströmmen passar inte till motormodulens ström.

Upplysning:

Synkronmotor: Gränsström = $1.3 \times p0323$

Asynkronmotor: Gränsström = $1.3 \times r0209$

- Åtgärd:**
- Kontrollera strömgränsen (p0323, p0640).
 - Kontrollera strömregulatorn (p1715, p1717).
 - Minska korrekturfaktorn för tippmomentet (p0326).
 - Öka startrampen (p1318) eller minska lasten.
 - Kontrollera motor och motorkablar efter kortslutning och jordfel.
 - Kontrollera kombinationen motormodul och motor.

207802 <Ortsuppgift>Servo: Inmatning eller effektdel är inte klar.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Inmatning eller drift returnerar inte, efter ett internt startkommando, någon klarsignal.

- Övervakningstiden är för kort.
- Mellankretsspänning saknas.
- Tillhörande inmatning eller drift av den rapporterade komponenten är defekt.
- Nätspänningen är felaktigt inställd.

- Åtgärd:**
- Öka övervakningstiden (p0857).
 - Sörj för att det finns mellankretsspänning. Kontrollera mellankretsspänningen. Frige inmatingen.
 - Byt tillhörande inmatning eller drift av den rapporterade komponenten.
 - Kontrollera inställningen för nätspänningen (p0210).
- Se även: p0857

207805 <Ortsuppgift>Inmatning: Effektdel överbelastning I2t

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Effektdelens varningsnivå för I2t-överlast (p0294) överskriden.

- Åtgärd:**
- Minska den statiska lasten.
 - Anpassa lastprofilen.

207805 <Ortsuppgift>Servo: Effektdel överbelastning I2t

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Effektdelens varningsnivå för I2t-överlast (p0294) överskriden.
Den i p0290 parametrerade reaktionen sker.
Se även: p0290

Åtgärd:

- Minska den statiska lasten.
- Anpassa lastprofilen.
- Kontrollera inställningen av märkströmmen för motor och motormodul.

207808 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Dämpning inte klar

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: HF Damping Modulen ger ingen klarsignal tillbaka vid tillslag eller i tillslaget läge.

Åtgärd:

- Kontrollera DRIVE-CLiQ-inkopplingen till HF Damping Module
- Kontrollera 24V-försörjningsspänningen.
- Vid behov byt ut HF Damping Module.

Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

207810 <Ortsuppgift>Servo: Effektdels EEPROM utan märkdata

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Ingen märkström har lagts in i effektdelens EEPROM.
Se även: p0205, r0205, r0206, p0206, r0207, p0207, r0208, p0208, r0209, p0209

Åtgärd: Byt effektdel eller informera Siemens kundtjänst.

207815 <Ortsuppgift>Servo: Effektdelen har ändrats

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Kodnumret för den aktuella effektdelen stämmer inte överens med det sparade numret. Detta uppstår när jämförelsenivån i p9906 eller p9908 inte står på 2 (lågt) eller 3 (minimalt).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Numret på den felaktiga parametern.
Se även: r0200, p0201

Åtgärd: Anslut den ursprungliga effektdelen och starta kontrollenheten på nytt (POWER ON) eller sätt p0201 = r0200 och lämna idrifttagningen med p0010 = 0.

För inmatningar gäller:

En kommuteringsdrossel resp. ett nätfiler, som är specificerat för den nya effektdelen, måste sättas in. Därefter måste en nät- och mellankretsidentifikation (p3410 = 5) genomföras. Byte av effektdel utan ny idrifttagning är inte möjlig om inmatningstypen (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), byggformen (bokformat, stativ) eller spänningsklassen är olika mellan den gamla och den nya effektdelen.

För växelriktare gäller:

Om den nya effektdelen accepteras, kan i förekommande fall strömgränsen (p0640) reduceras genom en lägre maximalström för effektdelen (r0209) (vridmomentsgränsen förblir densamma).

Om inte bara effektdelen, utan även motorn byts, måste en ny motoridrifttagning utföras (t. ex. över p0010 = 1). Detta är även nödvändigt när även motordata behöver laddas ner via DRIVE-CLiQ.

Se även: r0200

207815 <Ortsuppgift>Servo: Effektdelen har ändrats

Meddelandevärde: Parameter: %1

Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Kodnumret för den aktuella effektdelen stämmer inte överens med det sparade numret. Detta uppstår när jämförelsenivån i p9906 eller p9908 inte står på 2 (lågt) eller 3 (minimalt). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Numret på den felaktiga parametern. Se även: r0200, p0201
Åtgärd:	Anslut den ursprungliga effektdelen och starta upp (POWER ON) kontrollenheten på nytt eller sätt p0201 = r0200 och avslut idriftsättningen med p0010 = 0. För inmatningar gäller: Kommuteringsdrossel resp. nätfiler måste användas som specificerats för den nya effektdelen. Avslutningsvis måste en nät- och mellankretsidentifiering (p3410 = 5) utföras. Byte av effektdel utan ny idriftsättning är inte möjlig om inmatningstypen (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), byggstorleken (Booksize, Chassis) eller spänningsklassen mellan den gamla och den nya effektdelen är olika. För växelriktare gäller: Accepteras den nya effektdel så kan i förekommande fall strömgränsen (p0640) reduceras genom att minska maximalströmmen för effektdelen (r0209) (Vridmomentgränsen bibehålles). Byts inte bara effektdelen utan även motorn ut är en förnyad motoridriftsättning nödvändig (t.ex. via p0010 = 1). Detta är också nödvändigt om motordata fortfarande skall laddas via DRIVE-CLiQ. Är jämförelsenivån satt i p9906 = 2, 3, kan idriftsättningen avslutas (p0010 = 0) och felet kvitteras. Se även: r0200

207820 <Ortsuppgift>Servo: Temperatursensor är inte ansluten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den i p0600 angivna temperatursensorn för övervakning av motortemperaturen är inte tillgänglig.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: p0601 = 10 (SME), men i p0600 har inte utvärdering via givare valts.
2: p0600 = 10 (BICO), men signalkällan (p0603) är inte ansluten.
3: p0601 = 11 (BICO), men i p0600 har inte utvärdering över BICO-inkoppling valts (20 eller 21).
4: p0601 = 11 (BICO) och p4610 ... p4613 > 0, men den därtill hörande signalkällan (p0608, p0609) är inte inkopplad.
5: Komponent med sensorutvärdering finns inte eller har under tiden tagits bort.
6: Utvärdering via motormodul inte möjligt (r0192.21).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
- Ställ in givare med temperatursensor i p0600.
För varningsvärde = 2:
- Koppla p0603 med temperatursignalen.
För varningsvärde = 3, 4:
- Ställ in använd temperatursensor (p0600, p0601).
- Ställ in p4610 ... p4613 = 0 (ingen sensor) eller koppla p0608 resp. p0609 med extern temperatursignal.
För varningsvärde = 5:
- Anslut komponent med temperatursensor. Kontrollera DRIVE-CLiQ-förbindelsen.
För varningsvärde = 6:
- Genomför en programvaruuppdatering för motormodulen. Anslut temperatursensorn via givaren.
Se även: p0600, p0601

207840 <Ortsuppgift>Servo: Inmatning drift saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	AV2 (INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Signalen "Inmatning drift" är inte tillgänglig, även om frigivningen för servot har funnits är längre än den parameterade övervakningstiden (p0857). - Inmatning inte i drift. - Inkopplingen av binektoringången för driftklarsignalen är felaktig eller saknas (p0864). - Inmatningen genomför en aktuell nätidentifikation.
Åtgärd:	- Sätt inmatning drift. - Kontrollera kopplingen av binektoringången för signalen "Inmatning drift" (p0864). - Öka övervakningstiden (p0857). - Invänta avslutningen av inmatningens nätidentifikation. Se även: p0857, p0864

207841 <Ortsuppgift>Servo: Inmatning drift har återtagits.

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Signalen ""Inmatning drift" har återkommit under drift. - Kapsling av binektoringången för "Inmatning drift" är felaktig eller saknas (p0864). - Frigivningen av inmatningen stängdes av. - Inmatningen tas bort på grund av ett fel i signalen "Inmatning drift".
Åtgärd:	- Kontrollera kapslingen av binektoringången för signalen "Inmatning drift"(p0864). - Kontrollera och koppla eventuellt på frigivningen av inmatningen. - Häv och kvittera störningen i inmatningen. Upplysning: Om denna drift skall tjäna till att generatormässigt stödja mellankretsen, måste störreaktionen parametreras till INTE, FRÅN1 eller FRÅN3. Därmed kan servot efter bortfall av inmatning fortsätta driften.

207850 <Ortsuppgift>Extern varning 1

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Villkoret för "Extern varning 1" aktivt. Upplysning: "Extern varning 1" utlöses av en 1/0-flank via binektoringång p2112. Se även: p2112
Åtgärd:	Undanröj orsaken för denna varning.

207851 <Ortsuppgift>Extern varning 2

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Villkoret för "Extern varning 2" aktivt. Upplysning: "Extern varning 2" utlöses av en 1/0-flank via binektoringång p2116. Se även: p2116
Åtgärd:	Undanröj orsaken för denna varning.

207852 <Ortsuppgift>Extern varning 3**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Villkoret för "Extern varning 3" aktivt.

Upplysning:

"Extern varning 3" utlöses av en 1/0-flank via binektoringång p2117.

Se även: p2117

Åtgärd: Undanröj orsaken för denna varning.

207860 <Ortsuppgift>Extern störning 1**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)**Orsak:** Villkoret för "Extern varning 1" aktivt.

Upplysning:

"Extern varning 1" utlöses av en 1/0-flank via binektoringång p2106.

Se även: p2106

Åtgärd: - Åtgärda orsaken för denna störning.

- Kvittera störningen.

207861 <Ortsuppgift>Extern störning 2**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)**Orsak:** Villkoret för "Extern varning 2" aktivt.

Upplysning:

"Extern varning 2" utlöses av en 1/0-flank via binektoringång p2107.

Se även: p2107

Åtgärd: - Åtgärda orsaken för denna störning.

- Kvittera störningen.

207862 <Ortsuppgift>Extern störning 3**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt**Reaktion:** Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Villkoret för "Extern varning 3" aktivt.
 Upplysning:
 "Extern varning 3" utlöses av en I/O-flank via följande parameter:
 - OCH-koppling av binektoringång p2108, p3111, p3112.
 - Inkopplingsfördröjning p3110.
 Se även: p2108, p3110, p3111, p3112

Åtgärd:
 - Åtgärda orsaken för denna störning.
 - Kvittera störningen.

207890 <Ortsuppgift>Internt spänningsskydd / intern ankarkortslutning aktiv med STO

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Den interna ankarkortslutningen (p1231 = 4) är inte möjlig eftersom säkert moment från (STO) är frigivet. Impulserna kan inte frigges.

Åtgärd: Koppla bort intern ankarkortslutning (p1231 = 0) eller deaktivera säkert moment från (p9501 = p9561 = 0).

Upplysning:

STO: Safe Torque Off (Säkert moment från) / SH: Safe standstill (Säkert stopp)

207900 <Ortsuppgift>Servo: Motorn blockerad/Varvtalsregulator mot anslag

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Motorn arbetar längre tid än i p2177 på vridmomentgränsen och under den varvtalsnivån i p2175.
 Detta meddelande kan även utlösas, när varvtalsärvärdet svänger och varvtalsregulatorutgången ideligen under kort tid kommer till stopp.
 Se även: p2175, p2177

Åtgärd:
 - Kontrollera att motorn kan röra sig fritt.
 - Kontrollera den effektiva vridmomentgränsen (r1538, r1539).
 - Kontrollera och eventuellt korrigera meddelandets parameter "Motor blockerad" (p2175, p2177).
 - Kontrollera ärvärdesinverteringen (p0410).
 - Kontrollera motorgivarens anslutning.
 - Kontrollera givarens pulstal (p0408).
 - Vid SERVO med givarlös drift och motorer med låg effekt (< 300 W) öka pulsfrekvensen (p1800).
 - Kontrollera efter frånval av funktionsmodul "Enkelpositionerare" (EPOS) den motoriska (p1528) och den generatoriska (p1529) vridmomentgränsen och anpassa på nytt.

207901 <Ortsuppgift>Servo: Motor övervarvtal

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV2 (IASC/DCBRK)

Hla: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Det maximalt tillåtna varvtalet har överskridits positivt eller negativt.
 Det maximalt tillåtna positiva varvtalet skapas enligt följande: Minimum (p1082, Cl: p1085) + p2162
 Det maximalt tillåtna negativa varvtalet skapas enligt följande: Maximum(-p1082, Cl: 1088) - p2162

Åtgärd: Vid positiv rotationsriktning gäller:
- Kontrollera r1084 och ställ eventuellt in p1082, CI: p1085 och p2162 riktigt.
Vid negativ rotationsriktning gäller:
- Kontrollera r1087 och ställ eventuellt in p1082, CI: p1088 och p2162 riktigt.

207902 <Ortsuppgift>Servo: Motorn har slagit om

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Det har upptäckts att motorn har trippat längre än inställt i p2178.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Trippidentifiering via r1408.11 (p1744, p0492).
2: Trippidentifiering via r1408.12 (p1745) eller via flödesdifferens (r0083 ... r0084).
3: Trippidentifiering via r0056.11 (endast för separat magnetiserade synkronmotorer).
Se även: p2178

Åtgärd: Vid varvtals- och momentreglering med varvtalsgivare gäller:
- Kontrollera varvtalssignalen (kabelbrott, poläritet, pulstal, brott på givaraxeln).
- Kontrollera varvtalsgivaren, om med hjälp av datablocksomkoppling en omkoppling skett till en annan varvtalsgivare. Denna måste vara förbunden med samma motor, som regleras vid datablocksomkoppling.
Om inget fel förligger kan feltoleransen (p1744 resp. p0492) ökas.
Vid varvtals- och momentreglering utan varvtalsgivare gäller:
- Kontrollera om servot slår över till styrd drift (r1750.0) vid belastning. Om ja, öka strömbövärdet via p1610.
- Kontrollera om servo slår över för last när varvtalsböverdet fortfarande är noll. Om ja, öka strömbövärdet via p1610.
- Har motorutstyningstiden (r0346) minskat kraftigt, bör den ökas igen.
- Kontrollera strömgränsen (p0640, r0067). Vid för låg strömgräns kan servot inte magnetiseras.
- Kontrollera strömregulatorn (p1715, p1717) och varvtalsadaptionregulatorn (p1764, p1767). Har dynamiken reducerats kraftigt, bör den ökas igen.
- Kontrollera varvtalsgivaren, om med hjälp av datablocksomkoppling en omkoppling skett till en annan varvtalsgivare. Denna måste vara förbunden med samma motor, som regleras vid datablocksomkoppling.
Om inget fel förligger kan feltoleransen (p1745) eller fördröjningstiden (p2178) ökas.
Vid främmande synkronmotorer (reglering med varvtalsgivare) gäller:
- Kontrollera varvtalssignalen (kabelbrott, poläritet, pulstal).
- Säkerställ motorparametreringen (typskylt- och ersättningskopplingsbildsparameter).
- Kontrollera utstyningstillställningen och snittställena för regleringen.
- Säkerställ största möjliga dynamik hos utstyningregeringen.
- Kontrollera varvtalsregleringen efter svängningar och vid resonanssvängningar sätt in ett bandspärrfilter.
- Överskrid inte maximalvarvtalet (p2162).
Om inget fel förligger kan fördröjningstiden (p2178) ökas.

207903 <Ortsuppgift>Servo: Motor varvtalsavvikelse

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Absolutvärdet för varvtalsdifferensen från de båda börvärdena (p2151, p2154) och varvtalsärvärdet (r2169) överskrider toleranströskeln (p2163) längre än vad som kan tolereras (p2164, p2166). Varningen är endast frigiven vid p2149.0 = 1. Möjliga orsaker kan vara: - Lastmomentet är större än vridmomentets börvärde. - Vid acceleration har vridmoment-/ström-/effektgränsen uppnåtts. Om gränsen inte är tillräcklig, kan det bero på att servot är dimensionerat för litet. - Vid vridmomentreglering följer inte varvtalsbörvärdet med varvtalsärvärdet. - Vid aktiv Vdc-regulator. Vid V/f-styrning upptäcks överlasten eftersom I_{max}-regulatorn är aktiv. Se även: p2149
Åtgärd:	- Ökning av p2163 och/eller p2166. - Öka vridmoment-/ström-/effektgräns. - Vid vridmomentreglering: Varvtalsbörvärdet bör följa varvtalsärvärdet. - Stäng av varningen med p2149.0 = 0.

207904 <Ortsuppgift> Ankarkortslutning externt: Kontaktoråterkoppling "Sluten" saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Kontaktoråterkopplingen (p1235) har vid slutning inte inom övervakningstiden (p1236) rapporterat signalen "Sluten" (r1239.1 = 1).

Åtgärd:

- Kontrollera om kontaktoråterkopplingen är rätt ansluten (p1235).
- Kontrollera kontaktoråterkopplingens logik (r1239.1 = 1: "Sluten", r1239.1 = 0: "Öppen").
- Öka övervakningstiden (p1236).
- Ställ vid behov in extern ankarkortslutning utan kontaktoråterkoppling (p1231=2).

207905 <Ortsuppgift> Ankarkortslutning externt: Kontaktoråterkoppling "Öppen" saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Kontaktoråterkopplingen (p1235) har vid öppning inte inom övervakningstiden (p1236) rapporterat signalen "Öppen" (r1239.1 = 0).

Åtgärd:

- Kontrollera om kontaktoråterkopplingen är rätt ansluten (p1235).
- Kontrollera kontaktoråterkopplingens logik (r1239.1 = 1: "Sluten", r1239.1 = 0: "Öppen").
- Öka övervakningstiden (p1236).
- Ställ vid behov in extern ankarkortslutning utan kontaktoråterkoppling (p1231=2).

207906 <Ortsuppgift> Ankarkortslutning / internt spänningsskydd: Felaktig parametrering

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Motordatablock: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	Ankarkortslutningen är felaktigt parameterad. Störvärde (r0949, decimal tolkning): zzzzyyxx: zzzz = Felorsak, xx = Motordatablock zzzz = 0001 hex = 1 dec.: Ingen permanentmagnetiserad synkronmotor vald. zzzz = 0002 hex = 2 dec.: Ingen asynkronmotor vald. zzzz = 0065 hex = 101 dec.: Extern ankarkortslutning: Utgång (r1239.0) inte inkopplad. zzzz = 0066 hex = 102 dec.: Extern ankarkortslutning med kontaktoråterkoppling: Ingen återkoppling inkopplad (BI:p1235). Återkopplingen måste vara inkopplad i alla kommandodatablock (CDS). zzzz = 0067 hex = 103 dec.: Extern ankarkortslutning utan kontaktoråterkoppling: Väntetiden vid öppna (p1237) är 0. zzzz = 00C9 hex = 201dec.: Internt spänningsskydd: Motormodulens maximala utgångsström (r0209) är mindre än 1.8 x motorns kortslutningsström (r0331). zzzz = 00CA hex = 202 dec.: Internt spänningsskydd: Ingen booksize eller chassis motormodul används. zzzz = 00CB hex = 203 dec.: Internt spänningsskydd: Motorns kortslutningsström (p0320) är större än motorns maximalström (p0323). zzzz = 00CC hex = 204 dec.: Internt spänningsskydd: Aktiveringen (p1231 = 4) har inte givits för alla motordatablock med synkronmotorer (p0300 = 2xx, 4xx).
Åtgärd:	För störvärde = 1: - En ankarkortslutning / ett spänningsskydd är endast tillåtet vid permanentmagnetiserade synkronmotorer. Motortypens högsta position i p0300 måste vara 2 eller 4. För störvärde = 101: - Med utgångssignal r1239.0 skall kontaktorn för den externa ankarkortslutningen styras. Signalen kan exempelvis vara kopplad till en utgångsplint via binektoringång p0738. Innan denna störning kan kvitteras, måste parameter p1231 sättas på nytt. För störvärde = 102: - När den externa ankarkortslutningen med kontaktoråterkoppling (p1231 = 1) valts, måste återkopplingssignalen vara inkopplad på en ingångsplint (t.ex. r722.x) och då inkopplad på BI: p1235. - Alternativt kan den externa ankarkortslutningen utan kontaktoråterkoppling (p1231 = 2) väljas. För störvärde = 103: - När den externa ankarkortslutningen utan kontaktoråterkoppling (p1231 = 2) har valts, måste en väntetid parameteras i p1237. Denna tid måste i alla lägen vara större än den verkliga öppningstiden hos kontaktorn, eftersom motormodulen annars blir kortsluten! För störvärde = 201: - En motormodul med större maximalström eller en motor med mindre kortslutningsström måste användas. Motormodulens maximala ström måste vara större än 1.8 x motorns kortslutningsström. För störvärde = 202: - För det interna spänningsskyddet måste en booksize eller chassis motormodul användas. För störvärde = 203: - För det interna spänningsskyddet får endast kortslutningssäkra motorer användas. För störvärde = 204: - Det interna spänningsskyddet måste antingen aktiveras (p1231 = 3) för alla motordatablock med synkronmotorer (p0300 = 2xx, 4xx) eller så måste det inaktiveras (p1231 skilt från 3) för alla motordatablock. Därvid säkerställs att kontaktorn inte av misstag kan glömmas bort vid en datablocksomkoppling. Detta fel kan kvitteras först när detta villkor är uppfyllt.

207907 <Ortsuppgift>Intern ankarkortslutning: Motorplintarna är inte potentialfria efter impulssläckning.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Funktionen "Internt spänningsskydd" (p1231 = 3) är aktiverat. Att beakta: - Vid aktivt internt spänningsskydd ligger alla motorplintar efter impulssläckning på halva mellankretsspänningen (utan internt spänningsskydd är motorplintarna potentialfria!) - Det får bara användas kortslutningssäkra motorer (p0320 < p0323). - Motormodulen måste stadigvarande kunna (r0289) lämna 1.8 ggr motorns kortslutningsström (r0331). - Det interna spänningsskyddet kan inte kopplas bort genom en störreaktion. En överström under aktivt internt spänningsskydd kan leda till att motormodulen och/eller motorn förstörs. - När motormodulen inte stödjer (r0192.10=0) det oberoende interna spänningsskyddet måste för säker funktion vid nätbortfall en extern 24V-försörjning (USV) användas för komponenterna. - När motormodulen stödjer (r0192.10=1) det oberoende interna spänningsskyddet måste för säker funktion vid nätbortfall en extern 24V-försörjning för komponenterna kopplas över en "Control Supply Module". - Vid aktivt internt spänningsskydd får motorn inte över längre tid drivas externt (t. ex. genom dragande last eller av en annan inkopplad motor).
Åtgärd:	Inget nödvändigt. Tjänar som upplysning för användaren.

207908 <Ortsuppgift>Intern ankarkortslutning aktiv

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Motormodulen signalerar att motorn är kortsluten via effekthalvledarna (r1239.5 = 1). Impulserna kan inte frigges. Den interna ankarkortslutningen är vald (p1231 = 4).
Åtgärd:	För synkronmotorer aktiveras ankarkortslutningbromsning med binektoringång p1230 = 1-signal. Se även: p1230, p1231

207909 <Ortsuppgift>Internt spänningsskydd: Deaktiveringen verksam först efter POWER ON.

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Deaktiveringen av det interan spänningsskyddet (p1231 skiljt från 3) blir verksamt först efter POWER ON. Tillståndssignalen r1239.6 = 1 visar att det interna spänningsskyddet är klart.
Åtgärd:	Inget nödvändigt. Tjänar som upplysning för användaren.

207910 <Ortsuppgift>Servo: Motor temperaturstegring

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	KTY: Motortemperaturen har överskridit varningströskeln (p0604, p0616). PTC: Utlösningströskeln på 1650 Ohm har överskridits. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Numret på den temperaturkanal som ledde till meddelandet. Se även: p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

- Åtgärd:**
- Kontrollera motorbelastningen.
 - Kontrollera omgivningstemperaturen och motorns kylning.
 - Kontrollera PTC eller bimetall NC-kontakt.
 - Kontrollera övervakningsgränserna (p0604, p0605).
 - Kontrollera motortemperaturmodellens aktivering/parametrar (p0612, p0626 och efterföljande).
- Se även: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207913 <Ortsuppgift>Magnetiseringsström utanför tolerans

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Skillnaden mellan magnetiseringsströmmens ärvärde och börvärde har överskridit toleransen:
 $\text{abs}(r1641 - r1626) > p3201 + p3202$
Orsaken till denna störning återställs åter då $\text{abs}(r1641 - r1626) < p3201$.

- Åtgärd:**
- Kontrollera parametreringen (p1640, p3201, p3202).
 - Kontrollera snittstället för magnetiseringsanordningen (r1626, p1640).
 - Kontrollera magnetiseringsanordningen.

207914 <Ortsuppgift>Flödet utanför tolerans

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Differensen mellan flödesärvärde och -börvärde har överskridit toleransen:
 $\text{abs}(r0084 - r1598) > p3204 + p3205$
Orsaken till denna störning återställs igen för $\text{abs}(r0084 - r1598) < p3204$.
Störningen ges ut först efter att fördröjningstiden i p3206 har löpt ut.

- Åtgärd:**
- Kontrollera parametreringen (p3204, p3205).
 - Kontrollera snittstället för magnetiseringsanordningen (r1626, p1640).
 - Kontrollera magnetiseringsanordningen.
 - Kontrollera flödesregleringen (p1590, p1592, p1597).
 - Kontrollera regleringen efter svängningar och företa avhjälpande åtgärder (t. ex. optimera varvtalsregulatorn, parametrera bandspärr).

207918 <Ortsuppgift>Börvärdesgivardrift för växelström valt/aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Endast för separat magnetiserade synkronmotorer (p0300 = 5):
Den aktuella styrnings-/regleringsdriftarten är I/f-styrning med konstant ström (p1300 = 18).
Varvtalsvärdet kommer via börvärdeskanalen, strömvärdet via min.strömmen (p1620).
Observera, att reglerdynamiken i denna driftart är mycket begränsad. Därför skall längre starttider för börvarvtalet ställas in, än för den normala driften.

- Åtgärd:** Välj annat styrnings-/regleringsdriftsätt.
Se även: p1300

207927 <Ortsuppgift>Likströmsbromsning aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Motorn bromsas med likström. Likströmsbromsningen är aktiv. 1) Ett meddelande med reaktionen DCBRK är aktivt. Motorn bromsas med bromsströmmen i p1232 under tiden i p1233. Underskrids stilleståndströskeln p1226, avbryts bromsförloppet i förtid. 2) Likströmsbromsningen aktiveras med binektoringång p1230 vid inställd likströmsbromsning (p1230 = 4). Bromsströmmen p1232 kvarstår tills binektoringången inaktiveras.
Åtgärd:	Inget nödvändig. Varningen försvinner automatiskt efter utförd likströmsbromsning.

207928 <Ortsuppgift>Internt spänningsskydd utlöst
Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Motormodulen signalerar att motorn är kortsluten via effekthalvledarna (r1239.5 = 1). Impulserna kan inte frigges. Det interna spänningsskyddet är valt (p1231 = 3).
Åtgärd:	Om motormodulen stödjer det oberoende interna spänningsskyddet (r0192.10 = 1) bestämmer motormodulen själv, med hjälp av mellankretsspänningen, om ankarkortslutning skall aktiveras. Överskrider mellankretsspänningen 800 V så aktiveras ankarkortslutningen och reaktion FRÅN 2 löses ut. Faller mellankretsspänningen under 450 V upphävs ankarkortslutningen åter. Om motorn fortfarande befinner sig i ett kritiskt varvtalsområde aktiveras ankarkortslutningen igen under förutsättning att mellankretsspänningen överskrider tröskeln 800 V. Om det oberoende interna spänningsskyddet är aktivt (r1239.5 = 1) och nätet återkommer (450 V < mellankretsspänning < 800 V) hävs ankarkortslutningen efter 3 minut.

207930 <Ortsuppgift>Servo: Felaktig bromsadressering.
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST

Orsak:	Kontrollenheten har upptäckt ett fel i bromsstyrningen. - Motorkabelns skärmning är inte korrekt utförd. - Defekt i motormodulens bromsstyrningskrets. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 10, 11: Fel vid förloppet "Öppna broms". - Bromsen inte ansluten eller kabelbrott (kontrollera om bromsen öppnar för p1278 = 1). - Jordfel i bromsledningen. - S120M: Bromsen öppnad via plint X4.1 för montageändamål (endast tillåtet vid fränslagen försörjningsspänning). 20: Fel i tillståndet "Broms öppnad". - Kortslutning i bromsens lindning. 30, 31: Fel vid förloppet "Slut broms". - Bromsen inte ansluten eller kabelbrott (kontrollera om bromsen öppnar för p1278 = 1). - Kortslutning i bromsens lindning. 40: Fel i tillståndet "Broms sluten" 50: Fel i kontrollenhetens bromsstyrning eller kommunikationsstörning mellan processor 1 och processor 2 (diagnos hos bromsstyrningen). 80: Vid användande av säker bromsadapter (SBA) har ett fel i kontrollenhetens bromsstyrning uppstått. Se även: p1278
Åtgärd:	- Kontrollera motorhållbromsens anslutning. - Vid parallellkoppling kontrollera effektdelsdatablockets inställning för styrning av hållbromsen (p7015). - Kontrollera motorhållbromsens funktion. - Kontrollera om det finns störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och vid behov genomför diagnos för berörda störningar. - Kontrollera att skåppuppbyggnaden och kabelförläggningen är enligt EMC-riktlinjerna (t.ex. motorkabelns och bromsledningens skärmar är anslutna till skärmblecket resp. motorkontakten är fastskruvad i huset). - Byt ut berörd motormodul. Drift med säker bromsmodul: - Kontrollera den säkra bromsmodulens anslutning. - Byt ut den säkra bromsmodulen. Drift med säker bromsadapter (SBA): - Kontrollera anslutningen av SBA, vid behov byt ut SBA. Se även: p1215, p1278

207931 <Ortsuppgift>Bromsen öppnar inte

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Denna varning ges vid r1229.4 = 1.
Se även: p1216, r1229

Åtgärd: - Kontrollera funktionen för motorbromsen.
- Kontrollera kvitteringssignalen (p1223).

207932 <Ortsuppgift>Bromsen stänger inte

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Denna varning ges då $r1229.5 = 1$. Då $r1229.5 = 1$ undertrycks FRÅN1 / FRÅN3 för att förhindra en acceleration av servot från en igenomdragande last, FRÅN2 förblir verksam. Se även: p1217, r1229
Åtgärd:	- Kontrollera funktionen för motorbromsen. - Kontrollera kvitteringssignalen (p1222).

207934 <Ortsuppgift>Servo: S120 Combi motorhållbroms konfiguration**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2, AV3)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Hos en S120 Combi har en ansluten motorhållbroms upptäckts. Denna broms är inte entydigt tillordnad ett Combi-matningsservo och därmed är inte bromsstyrningen (korrekt) konfigurerad.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0: Ingen motorhållbroms är tillordnad ($p1215 = 0$ eller 3 hos alla S120 Combi-matningsservona).

1: Fler än en motorhållbroms är tillordnad ($p1215 = 1$ eller 2 hos fler än ett S120 Combi-matningsservo) eller det finns fler än en DRIVE-CLiQ-motor med motorhållbroms.

2: Bromsen har av misstag tillordnats spindeln ($p1215 = 1$), vilket inte är tillåtet i denna mjukvaruversion.

3: Ett försök har gjorts, att frige funktionen "Säker bromsstyrning" (SBC, $p9602 = p9802 = 1$) för spindeln. Detta är inte tillåtet i denna mjukvaruversion.

Åtgärd: Kontrollera om motorhållbromsen är entydigt tillordnad ett S120 Combi matningsservo ($p1215 = 1$ eller 2).
Störningen återställs först när motorhållbromsen entydigt tillordnats ett av S120 Combi matningsservona ($p1215 = 1$ eller 2 för detta servo). Från och med denna tidpunkt styrs motorhållbromsen från detta servo.
Se även: p1215

207935 <Ortsuppgift>Servo: Motorhållbroms konfiguration felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2, AV3)**Kvittering:** GENAST

Orsak:	En felaktig konfiguration av motorhållbromsen har upptäckts. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: En motorhållbroms utan konfigurerad bromsstyrningen (p1215 = 0) har upptäckts. Konfigurationen av bromsstyrningen har ställts in till "Motorhållbroms som sekvensstyrning" (p1215 = 1) (endast vid första idrifttagningen). För en Chassis-enhet med Safe Brake Adapter (SBA) har kopplingen p9621 = r9872.3 skapats (endast vid första idrifttagningen). För parallellkoppling har i effektdelens p7015 ställts in till vilken motorhållbromsen är ansluten (endast vid första idrifttagningen). 1: En motorhållbroms utan konfigurerad bromsstyrningen (p1215 = 0) har upptäckts. Bromsstyrningens konfiguration har behållits på "Ingen motorhållbroms finns" (p1215 = 0). 11: Identifikationen har upptäckt fler än en motorhållbroms vid parallellkoppling. 12: Vid parallellkoppling finns i p0121 inget giltigt komponentnummer för det i p7015 inställda effektdelsdatablocket. 13: Vid aktiverad funktion "Säker bromsstyrning" (SBC) har ett försök gjorts, att ändra värdet i p7015. 14: Vid parallellkoppling kan den i p7015 inställda effektdelen inte adresseras.
Åtgärd:	För störvärde = 0: - Ingen åtgärd nödvändig. För störvärde = 1: - Vid behov ändra konfigurationen av motorhållbromsen (p1215 = 1, 2). - Vid oväntat uppträdande av detta störvärde kontrolleras motoranslutningarna för att utesluta en förväxling. För störvärde = 11: Vid parallellkoppling anslut endast en motorhållbroms. För störvärde = 12: Kontrollera inställningen av effektdelsdatablocket vid parallellkoppling (p7015). För störvärde = 13: Inaktivera funktionen "Säker bromsstyrning" (SBC) (p9602) före ändringen av p7015. För störvärde = 14: Kontrollera om effektdelen stödjer bromsstyrningen vid parallellkoppling (r9771.14). Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenhet och den berörda effektdelen och i förekommande fall genomför diagnos av de berörda störningarna. Se även: p1215

207950 <Ortsuppgift>Servo: Felaktig motorparameter
Meddelandevärde: Parameter: %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak:	- Motorparametrarna matades in felaktigt under idrifttagningen (t.ex. p0300 = 0, ingen motor). - Bromsmotståndet (p6811) är ännu inte parameterat, idrifttagningen kan inte avslutas. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Berört parameternummer. 300 (CU250S-2): Motortypen stöds inte av denna regleringstyp. 307: Följande motorparametrar kan vara felaktiga: p0304, p0305, p0307, p0308, p0309 Se även: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323
Åtgärd:	Jämför motordatana med angivelserna på typskylten och vid behov korrigera. För störvärde = 300 (CU250S-2): Använd en motortyp som stöds av den inställda regleringstypen.

207955 <Ortsuppgift>Servo: Motorn har ändrats

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Kodnumret för den aktuella motorn med DRIVE-CLiQ stämmer inte överens med det lagrade numret. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Numret på den felaktiga parametern. Se även: p0301, r0302
Åtgärd:	Anslut den ursprungliga motorn och starta kontrollenheten på nytt (POWER ON) och lämna snabbidrifttagningen med p0010 = 0. Eller sätt p0300 = 10000 (ladda parametrarna från motorn med DRIVE-CLiQ) och genomför idrifttagningen på nytt. Snabbidrifttagningen (p0010 = 1) lämnas automatiskt med p3900 > 0. Lämnas snabbidrifttagningen med p0010 = 0, så kommer ingen automatisk regulatorberäkning (p0340 = 1) att genomföras.

207956 <Ortsuppgift>Servo: Motorkod passar inte till motorförteckningen

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Motorkoden för den anslutna motorn med DRIVE-CLiQ passar inte till de möjliga listmotortyperna (se urval i p0300). Eventuellt stöds inte den anslutna motorn med DRIVE-CLiQ av denna programvaruversion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Motorkod för den anslutna motorn med DRIVE-CLiQ. Upplysning: De första tre siffrorna i motorkoden motsvarar generellt den listade motortypen.
Åtgärd:	Sätt in motor med DRIVE-CLiQ och passande motorkod.

207960 <Ortsuppgift>Servo: Felaktig friktionskaraktäristika

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Friktionsutstyrningskurvan är felaktig. Varningsvärde (r2124,decimal tolkning): 1538: Friktionsmomentet är större än maximum för den övre verksamma vridmomentsgränsen (p1538) och noll. Därmed begränsas utgången för friktionsutstyrningskurvan (r3841) till detta värde. 1539: Friktionsmomentet är mindre än minimum för den undre verksamma vridmomentsgränsen (p1539) och noll. Därmed begränsas utgången för friktionsutstyrningskurvan (r3841) till detta värde. 3820 ... 3829: Felaktiga parameternummer. De i parametrarna för friktionsutstyrningskurvan inskrivna varvtalen motsvarar inte följande villkor: $0.0 < p3820 < p3821 < \dots < p3829 \leq p0322$ eller $p1082$, när $p0322 = 0$ Därmed sätts friktionsutstyrningskurvas utgång (r3841) till noll. 3830 ... 3839: Felaktiga parameternummer. De i parametrarna för friktionsutstyrningskurvan införda vridmomenten motsvarar inte följande villkor: $0 \leq p3830, p3831 \dots p3839 \leq p0333$. Därmed sätts friktionsutstyrningskurvas utgång (r3841) till noll. Se även: r3840
Åtgärd:	Uppfyll villkoren för friktionsutstyrningskurvan. Till varningsvärde = 1538: Kontrollera den övre verksamma momentgränsen (t. ex. i fältförsvagningsområdet). Till varningsvärde = 1539: Kontrollera den nedre verksamma momentgränsen (t. ex. i fältförsvagningsområdet). Till varningsvärde = 3820 ... 3839: Uppfyll villkoren för inställningen av parametrarna för friktionsutstyrningskurvan. Ändras motordatan (t. ex. max.varvtalet p0322) under idriftsättningen (p0010 = 1, 3), så måste de därav beroende teknologiska begränsningarna och toleranserna beräknas på nytt genom att välja p0340 = 5.

207961	<Ortsuppgift>Servo: Inspelning av friktionskarakteristiken aktiverad
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den automatiska upptagningen av friktionskarakteristiken har aktiverats. Med nästa inkopplingskommando kommer upptagningen att genomföras. Under upptagningen av friktionskaraktäristiken är det inte möjligt att spara parametrar (p0971, p0977).
Åtgärd:	Ingen nödvändig. Varningen försvinner automatiskt efter framgångsrikt avslutad upptagning av friktionskarakteristiken eller vid deaktivering av upptagningen (p3845 = 0).

207963 <Ortsuppgift>Servo: Friktionskarakteristik inspelning har avbrutits

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV1
Kvittering:	GENAST

Orsak:	Villkoren för att registrera friktionskaraktäristiken är inte uppfyllda. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0046: Frigivningar saknas (r0046). 1082: Det största önskade körvarvtalet (p3829) är större än maximalvarvtalet (p1082). 1084: Det största önskade körvarvtalet (p3829) är större än maximalvarvtalet (r1084, p1083, p1085). 1087: Det största önskade körvarvtalet (p3829) är större än maximalvarvtalet (r1087, p1086, p1088). 1110: Registrera friktionskaraktäristiken, negativ riktning vald (p3845) och negativ riktning spärrad (p1110). 1111: Registrera friktionskaraktäristiken, positiv riktning vald (p3845) och positiv riktning spärrad (p1111). 1198: Registrera friktionskaraktäristiken vald (p3845 > 0) och negativ riktning (p1110) och positiv (p1111) spärrad (r1198). 1300: Regleringstypen (p1300) är inte inställd på varvtalsreglering. 1755: Vid givarlös reglering (p1300 = 20) är det minsta körbara varvtalet (p3820) mindre än eller lika med omkopplingsvarvtalet för styrd drift (p1755). 1910: Motordataidentifikation aktiverad. 1960: Varvtalsregleringsoptimering aktiverad. 3820 ... 3829: Varvtal (p382x) kan inte uppnås. 3840: Friktingskaraktäristiken felaktig. 3845: Registrering av friktionskaraktäristiken inte vald.
Åtgärd:	Uppfyll villkoren för att registrera friktionskaraktäristiken. För störvärde = 0046: - Frige saknade frigivningar. För störvärde = 1082, 1084, 1087: - Välj det största önskade körvarvtalet (p3829) mindre än eller lika med det maximala varvtalet (p1082, r1084, r1087). - Beräkna varvtalsstödpunkterna för friktionskaraktäristiken på nytt (p0340 = 5). För störvärde = 1110: - Välj registrering av friktionskaraktäristiken i positiv riktning (p3845). För störvärde = 1111: - Välj registrering av friktionskaraktäristiken i negativ riktning (p3845). För störvärde = 1198: - Frige tillåten riktning (p1110, p1111, r1198). För störvärde = 1300: - Ställ in regleringstypen (p1300) till varvtalsreglering (p1300 = 20, 21). För störvärde = 1755: - Vid givarlös reglering (p1300 = 20) välj det minsta körbara varvtalet (p3820) större än omkopplingsvarvtalet för styrd drift (p1755). - Beräkna varvtalsstödpunkterna för friktionskaraktäristiken på nytt (p0340 = 5). För störvärde = 1910: - Avsluta motordataidentifikationen (p1910). För störvärde = 1960: - Avsluta varvtalsregleringsoptimeringen (p1960). För störvärde 3820 ... 3829: - Kontrollera lasten vid varvtal p382x. - Kontrollera om varvtalssignalen (r0063) har svängningar vid varvtal p382x. I förekommande fall kontrollera varvtalsregulatorinställningen. För störvärde = 3840: - Gör friktionskaraktäristiken felfri (p3820 - p3829, p3830 - p3839, p3840). För störvärde = 3845: - Aktivera friktionskaraktäristiksregistreringen (p3845).

207965 <Ortsuppgift>Servo: Spara krävs

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA
Orsak: Kommuteringsvinkeloffseten (p0431) har bestämts på nytt och ännu inte sparats.
För permanent övertagande av det nya värdet måste det sparas i ett icke flyktigt minne (p0971, p0977).
Se även: p0431, p1990
Åtgärd: Inget nödvändigt.
Varningen försvinner automatiskt efter att data har sparats.
Se även: p0971, p0977

207966 <Ortsuppgift>Servo: Kontrollera kommuteringsvinkeln.
Meddelandevärde: -
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2 (INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Det aktuella varvtalsvärdet inverterades och det tillhörande kommuteringsvinkeloffset är inte noll och därmed möjligen felaktigt.
Åtgärd: Kontrollera kommuteringsvinkeloffset efter invertering av det aktuella värdet eller besluta om en ny (p1990 = 1).

207971 <Ortsuppgift>Servo: Kommuteringsvinkeloffset fastställande aktiverat
Meddelandevärde: -
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Det automatiska fastställandet av kommuteringsvinkeloffseten (givarjusteringen) är aktiverad (p1990 = 1).
Uppllysning:
Med nästa inkopplingskommando kommer det automatiska fastställandet att genomföras.
Vid SERVO och uppträdande av störning F07414 gäller:
Fastställandet av kommuteringsvinkeloffseten aktiveras automatiskt (p1990 = 1), när ett pollägesidentifikationsförfarande är inställt i p1980.
Se även: p1990
Åtgärd: Ingen nödvändig.
Varningen försvinner automatiskt efter framgångsrikt fastställande eller vid inställning av p1990 = 0.

207980 <Ortsuppgift>Servo: Roterande mätning är aktiverad
Meddelandevärde: -
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Roterande mätning är aktiv. Motorn kan vid roterande mätning accelereras till maximalvarvtal och med maximalt vridmoment. Endast den parameterade strömgränsen (p0640) och det maximala varvtalet (p1082) påverkar. Motorns förhållande kan påverkas över riktningsspärr (p1959.14, p1959.15) och start-/stopptid (p1958).
Vid nästa inkopplingskommando genomförs den roterande mätningen.
Se även: p1960
Åtgärd: Inget nödvändigt.
Varningen försvinner automatiskt efter en lyckligt avslutad roterande mätning eller vid inställning av p1960 = 0.
Uppllysning:
Genomförs en POWER ON eller en varmstart vid vald motordataidentifikation, så går begäran om motordataidentifikation förlorad. En önskad motordataidentifikation måste manuellt väljas på nytt efter uppstart.

207990 <Ortsuppgift>Servo: Identifikation felaktig
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	HLA_828
Reaktion:	AV1 (AV2, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Under identifikationen har en störning uppstått. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Kolvkalibrering utan absolutposition (p1407.3 = 0). 2: Fastställande av reglerkänsligheten utan rörelse i både riktningarna. 3: Fastställande av reglerkänsligheten med inte entydigt resultat. 4: Fastställande av ventiloffseten utan rörelse. 5: Identifiering av rörelseområdet utan absolutposition eller kolvkalibrering. 6: Det uppmätta kolvslaget skiljer sig med mer än 20 % från det parametrerade kolvslaget (p0313). 7: Vid karaktäristikmätning blir servot stillastående innan det har uppnått den parametrerade fria sträckan. 8: Krets förstärkningen hos kraftregulatorn är felaktig. Vid positivt ändläge är pA (r0067) < pB (r0068). 100: Positions- och varvtalsärvärdesinverteringen skiljer sig åt (p0410). 101: Mätområdets start > mätområdets slut (p1955[0] > p1955[1]). 102: Minimal mätsträcka > maximal mätsträcka (p1956[0] > p1956[1]). 190: Hastighetsbörvärdet är inte noll.

Åtgärd:	För störvärde = 1: - Referenskör servot innan kalibrering av kolven (p1407.3 måste vara = 1). För störvärde = 2, 3: - Servot måste kunna röra sig. - Kontrollera systemtryck och spärrventil. - Öka insvängningstiden (p1958[1]). För störvärde = 4: - Servot måste kunna röra sig. - Kontrollera systemtryck och spärrventil. För störvärde = 5: - Referenskör servot innan identifiering av rörelseområdet (p1407.3 måste vara = 1) och utför kalibrering av kolven (p1909.1 = 1 eller p1959.2 = 1 och p1960 = 1). För störvärde = 6: - Hinder finns i rörelseområdet. Om nödvändigt, avlägsna hindret. Om mätsträckan är tillräcklig med hindret, behöver inga åtgärder göras. - Kolvslaget är felaktigt parameterat. Om verkliga kolvslaget är mindre än det parameterade, korrigera kolvslaget (p0313). Ett för litet parameterat kolvslag korrigeras automatiskt. För störvärde = 7: - Kolvkalibreringen har utförts felaktigt. Gör kolvkalibreringen riktigt eller låt utföra den automatiskt (p1959.2 = 1 och p1960 = 1). - Den minimalt eller maximalt parameterade mätsträckan kan inte köras, eftersom det står ett hinder i vägen eller så har kolvslaget parameterats felaktigt. Vid behov korrigera mätsträckan (p1956[0], p1956[1]) eller korrigera kolvslaget eller fastställ det automatiskt (p1959.x = 1 och p1960 = 1). - Servot kan inte köras, eftersom spärrventilen inte öppnar, det finns inget systemtryck, givaren eller ventilen inte är ansluten. Kontrollera spärrventil, systemtryck, givar- och ventilanslutning. För störvärde = 8: Trycksensorerna A:s och B:s anslutningsdon är förväxlade eller rörelseriktningen inverterad (invertera p1820 och p0410) och repitera den rörliga mätningen komplett. - Kontrollera referensvärdena för tryckventilerna (p0240, p0242). För störvärde = 100: Ställ in positions- och varvtalsärvärdesinvertringen lika (p0410 = 0 eller p0410 = 3). För störvärde = 101: Mätområdets start måste vara mindre än mätområdets slut (p1955[0] > p1955[1]). För störvärde = 102: Den minimal mätsträckan måste vara mindre än den maximala mätsträckan (p1956[0] > p1956[1]). För störvärde = 190: Hastighetsbörvärdet måste vara noll under identifikationen.
----------------	---

207990 <Ortsuppgift>Servo: Motordataidentifieringen är felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2 (AV1, INGEN)**Kvittering:** GENAST

Orsak:	Under identifikationen har en störning uppstått. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 10: Datablocksomkoppling under motordataidentifikation. 101: Spänningsamplituden är för låg även vid 30 % av strömmens maximalamplituden för mätning av induktansen. 102, 104: Spänningsbegränsning under induktansmätningen. 103: Maximalfrekvensen överskriden under den roterande induktansmätningen. 110: Motorn är inte finsynkroniserad innan roterande mätning. 111: Nollmärket kommer inte inom 2 varv. 112: Finsynkronisation sker inte inom 8 sekunder efter att nollmärket passerats. 113: Effekt-, vridmoment- eller strömgräns är noll. 115: V/f-styrning är aktiv. 120: Fel vid utvärdering av huvudinduktans. 125: Kabelmotståndet större än totalmotståndet. 126: Förkopplingsinduktansen större än totala läckinduktansen. 127: Identifierad läckinduktans negativ. 128: Identifierad statorresistans negativ. 129: Identifierad rotorresistans negativ. 130: Servodatablocksomkoppling under motordataidentifikation. 140: Börvärdeskanalen spärrad i båda riktningarna. 160: Accelerationstiden vid kT-, tröghets- eller reluktansmomentbestämning för kort resp. uppstartrampen för lång. 173: Internt problem. 180: Identifikationsvarvtalet (maximalvarvtal, aktuellt varvtal, $0.9 * p0348$) mindre än p1755. 190: Varvtalsbörvärde skiljt från noll. 191: Varvtalsärvärde noll har inte uppnåtts. 192: Varvtalsbörvärde har inte uppnåtts. 193: Otilllåten motorrörelse vid identifikation av spänningsavbildsfelet. 194: Det extra vridmomentet (r1515) skiljt från noll. 195: Vridmomentreglering aktiv. 200, 201: Identifikation av spänningsavbildens felkaraktäristik för omriktaren (p1952, p1953) inte möjlig.
---------------	--

Åtgärd:

För störvärde = 10:

- Under motordataidentifikationen initiera ingen datablocksomkoppling.

För störvärde = 101:

- Öka strömgränsen (p0640) eller vridmomentgränsen (p1520, p1521).
- Kontrollera strömregulatorförstärkningen (p1715).
- Minska strömregulatorns scannertid (p0115).
- Fullständig identifikation av L-karaktäristiken eventuellt inte möjlig, eftersom nödvändig strömamplitud är för hög.
- Avmaska mätningen (p1909, p1959).

För störvärde = 102, 104:

- Minska strömgränsen (p0640).
- Kontrollera strömregulatorns P-förstärkning.
- Avmaska mätningen (p1909, p1959).

För störvärde = 103:

- Öka det externa tröghetsmomentet (om möjligt).
- Minska strömregulatorns scannertid (p0115).
- Avmaska mätningen (p1909, p1959).

För störvärde = 110:

- Före roterande mätning kör motorn över nollmärket.

För störvärde = 111:

- Givaren har troligtvis inget nollmärke. Korrigera inställningen i p0404.15.
- Antalet givarpulser har matats in felaktigt. Korrigera inställningen i p0408.
- Byt givare om nollmärkessignalen är defekt.

För störvärde = 112:

- Uppgradera givarens mjukvara.

För störvärde = 113:

- Kontrollera gränserna (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), korrigera nollvärdena.

För störvärde = 115:

- Välj bort U/f-styrning (p1317 = 0).

För störvärde = 120:

- Kontrollera strömregulatorns P-förstärkning (p1715) och minska vid behov.
- Öka pulsfrekvensen (p1800).

För störvärde = 125:

- Minska kabelmotståndet (p0352).

För störvärde = 126:

- Minska förkopplingsinduktansen (p0353).

För störvärde = 127, 128, 129:

- Troligtvis svänger strömregulatorn. Minska p1715 före nästa mätning.

För störvärde = 130:

- Initiera ingen servodatablocksomkoppling under motoridentifikationen.

För störvärde = 140:

- Före mätningen frige minst en riktning (p1110 = 0 eller p1111 = 0 eller p1959.14 = 1 eller p1959.15 = 1).

För störvärde = 160:

- Förläng accelerationstiden för kT-, tröghets- resp. reluktansmomentbestämningen, t.ex. genom att öka maximalvarvtalet (p1082), öka tröghetsmomentet eller minska maximalströmmen (p0640).
- Vid givarlös drift med lasttröghetsmoment, parametrera lasttröghetsmomentet (p1498).
- Minska uppstarttiden (p1958).
- Öka varvtalsregulatorns P-förstärkning (p1460).
- Mask bort mätningen (p1959).

För störvärde = 173:

-

För störvärde = 180:

- Öka maximalvarvtalet (p1082).

- Minska p1755.
- Maska bort mätningen (p1909, p1959).
- För störvärde = 190:
 - Sätt varvtalsbörvärdet till noll.
- För störvärde = 191:
 - Starta inte motordataidentifikationen på en ännu roterande motor.
- För störvärde = 192:
 - Kontrollera varvtalsregleringen (motorn är troligtvis blockerad eller varvtalsregleringen fungerar inte).
 - Vid p1215 = 1, 3 (broms som sekvensstyrning) kontrollera regleringen (p0410.0).
 - Låt frigivningarna vara till under mätningen.
 - Befria motorn från dragande last.
 - Öka maximalströmmen (p0640).
 - Minska maximalvarvtalet (p1082).
 - Maska bort mätningen (p1959).
- För störvärde = 193:
 - Motorn har rört sig mer än 5 ° elektriskt (r0093). Lås fast motorn vid en av dessa pollägesvinklar (r0093): 90 °, 210 ° eller 330 ° (+/-5 °) och starta därefter identifikationen.
- För störvärde = 194:
 - Koppla bort alla tilläggsvidmoment (t.ex.: Cl: p1511).
 - För hängande axlar: Lås fast motorn vid en av dessa pollägesvinklar (r0093): 90 °, 210 ° eller 330 ° (+/-1 °) och starta därefter identifikationen.
- För störvärde = 195:
 - Välj bort vridmomentreglering (p1300 = 21 eller 20 resp. sätt signalkällan i p1501 till 0-signal).
- För störvärde = 200, 201:
 - Ställ in pulsfrekvensen till 0.5 x strömregulatorfrekvensen (t.ex. 4 kHz vid en strömregulators cannertid = 125 µs).
 - Förkorta kabellängden mellan motormodul och motor.
 - Läs ut mätvärdet (r1950, r1951) och bestäm därmed passande värden för p1952, p1953 i enlighet med din egen erfarenhet.

207991 <Ortsuppgift>Servo: Dataidentifikation aktiverad

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Dataidentifikationen är aktiverad.
Dataidentifikationen genomförs vid nästa inkopplingskommando. Därvid rör sig servot.
Se även: p1910, p1960

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Varingen försvinner automatiskt efter att dataidentifikationen har avslutats riktigt eller genom inställning av p1910 = 0 resp. p1960 = 0.
Om en POWER ON eller varmstart genomförs med motordataidentifikationen vald, så förloras begäran om motordataidentifikation. En önskan om motordataidentifikation måste efter uppstart väljas manuellt på nytt.

207991 <Ortsuppgift>Servo: Motordataidentifieringen är aktiverad

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Motordataidentifikationen är aktiv.
Vid nästa inkopplingskommando genomförs motordataidentifikationen.
Se även: p1910, p1960

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Varningen försvinner automatiskt efter en lyckad avslutning av motordataidentifikationen eller vid inställning av p1910 = 0 resp. p1960 = 0.
Genomförs en POWER ON eller en varmstart vid vald motordataidentifikation, så går begäran om motordataidentifikationen förlorad. En önskad motordataidentifikation måste manuellt väljas på nytt efter uppstarten.

207993 <Ortsuppgift>Servo: Fäsföljsrikningen eller givarens ärvärdesinvertering felaktig.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Fäsföljsrikningen eller givarens ärvärde har ett felaktigt förtecken. Ärvärdesinverteringen (p0410) har förändrats automatiskt av motordataidentifikationen för att säkerställa en riktig reglering. Detta kan leda till en riktningsändring.

Upplysning:

För att kvittera denna störning måste först riktigheten i riktningsändringen godkännas med p1910 = -2.

Åtgärd: Kontrollera fäsföljden (även för positionsregulatorn om den finns).

Vid riktig fäsföljd gäller:

Inga ytterligare åtgärder behövs (utom att sätta p1910 = -2 och kvittera störningen).

Vid felaktig fäsföljd gäller:

För att ändra fäsföljden måste två faser ändras och motoridentifikationen göras på nytt.

207995 <Ortsuppgift>Servo: Pollägesidentifieringen har matats in fel.

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Pollägesidentifikationen har misslyckats.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: Ingen ström har byggts upp.
- 2: Startströmmen är inte noll.
- 3: Den inställda maximala sträckan har överskridits (p1981).
- 4x: Mätsignalen tillåter ingen entydig utvärdering.
- 5: Max.strömmen har överskridits under mätningen.
- 6: Strömmätningen måste kalibreras på nytt.
- 7x: Sensormodulen stödjer inte pollägesidentifieringen.
- 8: Den nödvändiga pollägesidentifieringsströmmen är större än maximalströmmen.
- 9: Den inställda pollägesidentifieringsströmmen är noll.
- 10: Datablocksomkoppling under pollägesidentifieringen.
- 11: Givarjusteringen till kommuteringsvinkelns fastställand är aktiv (p1990 = 1) och givaren utan nollmärke är inte finsynkroniserad eller har inga giltiga data.
- 100: Rörelsebaserad pollägesidentifikation, 1:a och 2:a mätningen skiljer sig. Motorn blockerad eller strömmen för låg (p1993).
- 101: Rörelsebaserad pollägesidentifikation, ingen tillräcklig rörelse, motorn blockerad eller strömmen för låg (p1993).
- 102: Rörelsebaserad pollägesidentifikation, broms finns och klämd. Den rörelsebaserade pollägesidentifikationen är inte tillåten tillsammans med broms.
- 103: Rörelsebaserad pollägesidentifikation utan givare.
- 104: Rörelsebaserad pollägesidentifikation, varvtalsärvärdet är inte noll efter insvängningstiden.
- 200: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, internt fel i arctan beräkningen (0/0).
- 201: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, för få utvärderingsbara mätpunkter.
- 202: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, uteliggare i mätserien.
- 203: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, maximal rotation utan ström.
- 204: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, ingen positiv flank funnen.
- 205: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, resultatet av Fourier transformationen skiljer sig mer än 480 ° elektiskt / p3093 från den grova uppskattningen.
- 206: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, plausibilitetstesten har misslyckats.
- 207: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, inget negativ mätvärde funnet.

Alla mätvärdena är troligen identiska. Den förväntade utlänknigen kunde inte uppnås, eftersom antingen förväntningen är för stor eller så kunde inte tillräckligt med ström byggas upp.

- 208: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, mätströmmen är 0.
- 209: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, den inställda maximalsträckan har överskridits (p3095).
- 210: Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, pollägesidentifikation utan givare.

250 ... 260:

Elasticitetsbaserad pollägesidentifikation, fler än 3 försök har gjorts och störvärde 200 ... 210 uppstått.

Exempel:

Störvärde = 253 --> fler än 3 försök och störvärde 203 uppstått.

Åtgärd:

För störrvärde = 1:

- Kontrollera motoranslutning och mellankretsspänning.
- Ställ in ändamålsenliga värden som inte är noll för följande parametrar (p0325, p0329).

För störrvärde = 1, 2:

- Vid större räknetidsbelastning (t.ex. 6 servon med Safety Integrated), ställ in strömregulatorns räknedödtid på sen överföring (p0117 = 3).

För störrvärde = 3:

- Öka den maximala sträckan (p1981).
- Minska strömmen på pollägesidentifieringen (p0325, p0329).
- Stanna motorn för att genomföra pollägesidentifieringen.

För störrvärde = 5:

- Minska strömmen för pollägesidentifieringen (p0325, p0329).

För störrvärde = 6:

- Låt kalibrera motormodulen på nytt.

För störrvärde = 8:

- Minska strömmen för pollägesidentifikationen (p0329, p0325, p1993).
- Effektdelen kan inte ge den nödvändiga strömmen för pollägesidentifieringen ($p0209 < p0329$, p0325, p1993), ersätt effektdelen med en effektdel med större maximalström.

För störrvärde = 9:

- Mata in ett värde skilt från noll i strömmen för pollägesidentifiering (p0329, p0325, p1993).

För störrvärde = 10:

- Starta ingen datablocksomkoppling under pollägesidentifieringen.

För störrvärde = 11:

- Vid inkrementella givare utan kommutering med nollmärke ($p0404.15 = 0$) är givarjusteringen för fastställande av kommuteringsvinkeln ($p1990 = 1$) inte meningsfull. I detta fall bör funktionen väljas bort igen ($p1990 = 0$) eller med en givare med avsett nollmärke väljs kommutering med nollmärke ($p0404.15 = 1$).
- Vid absolutgivare utför givarjustering för fastställande av kommuteringsvinkeln ($p1990 = 1$) endast när givaren lämnar en kommuteringsinformation och är finjusterad ($p1992.8 = 1$ och $p1992.10 = 1$). Givaren är troligen parkerad, deaktiverad (p0145), inte driftklar eller meddelar en störning.
- Välj bort givarjusteringen för fastställande av kommuteringsvinkeln (sätt $p1990 = 0$).

För störrvärde = 40 ... 49:

- Öka strömmen på pollägesidentifieringen (p0325, p0329).
- Stanna motorn för att genomföra pollägesidentifieringen.
- Välj en annan procedur för pollägesidentifiering (p1980).
- Använd en annan motor eller absolutgivare eller Hallsensorer.

För störrvärde = 70 ... 79:

- Uppgradera mjukvaran i sensormodulen.

För störrvärde = 100, 101:

- Kontrollera och säkerställ att motorn kan röra sig fritt
- Öka strömmen för den rörelsebaserade pollägesidentifikationen (p1993).

För störrvärde = 102:

- Om motorn måste köras med broms: Välj en annan procedur för pollägesidentifiering (p1980).
- Om motorn kan köras utan broms. Lossa bromsen ($p1215 = 2$).

För störrvärde = 103:

- Den rörelsebaserade pollägesidentifikationen kan endast utföras med givare. Anslut en givare eller välj en annan procedur för pollägesidentifiering (p1980).

För störrvärde = 104:

- Öka pollägesidentifieringens glättningstid rörelsebaserat (p1997).
- Öka pollägesidentifieringens stigtid rörelsebaserat (p1994).
- Kontrollera pollägesidentifieringens förstärkning rörelsebaserat (p1995).
- Kontrollera pollägesidentifieringens återställningstid rörelsebaserat (p1996).
- Vid motorgivare med spår A/B fyrkantvåg ($p0404.3 = 1$) och flanktidsmätning ($p0430.20 = 0$) slå ifrån återställningstiden ($p1996 = 0$).

För störrvärde = 200:

- Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096).
- För störvärde = 201:
 - Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096).
 - Reducera p3094.
- För störvärde = 202:
 - Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096).
 - Har störningen uppstått under identifikationen. Upprepa mätningen.
 - Kontrollera bromsen eller bromsstyrningen.
- För störvärde = 203:
 - Kontrollera bromsen eller bromsstyrningen.
 - Kontrollera mätströmmen (p3096).
 - Öka p3094.
- För störvärde = 204:
 - Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096).
- För störvärde = 205:
 - Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096).
- För störvärde = 206:
 - Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096).
 - Har störningen uppstått under identifikationen. Upprepa mätningen.
 - Kontrollera bromsen eller bromsstyrningen.
- För störvärde = 207:
 - Reducera den förväntade utlänkningen (p3094).
 - Öka mätströmmen (p3096).
- För störvärde = 208:
 - Ställ in mätströmmen (p3096).
- För störvärde = 209:
 - Kontrollera parameterinställningen p3095.
 - Kontrollera bromsen eller bromsstyrningen.
- För störvärde = 210:
 - Den elasticitetsbaserade pollägesidentifikationen kan endast utföras med givare. Anslut givare eller välj ett annat förfarande för pollägesidentifikationen (p1980).
- För störvärde = 250 ... 260:
 - Kontrollera parameterinställningen (p3090 ... p3096, p1980).

207996 <Ortsuppgift>Servo: Pollägesidentifiering har inte skett

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: GIVARE (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: En driftartsmkoppling har skett under drift, som nödvändiggör en pollägeidentifikation och som inte kan genomföras i detta tillstånd.

- Driften kopplades om från drift utan givare till drift med givare, utan att en pollägesidentifiering för givaren dessförinnan hade utförts. p1404 står på ett värde mellan noll och maximalt varvtal och impulsen frigavs i ett varvtalsområde över det i p1404, utan att en pollägesidentifiering för drift med givare dessförinnan hade utförts.

- En EDS-omkoppling till en givare har skett under drift, vid vilken en pollägesidentifikation är nödvändig. Men detta genomfördes ändå inte (p1982 = 1 eller 2 och p1992.7 = 0).

Åtgärd: - Vid flygande omkoppling mellan drift med och utan givare med pollägesidentifiering efter POWER ON eller idrifttagning (p0010 skiljt från noll) frigge impulserna en gång vid varvtal noll. Därmed genomförs pollägesidentifieringen och resultatet är tillgängligt för drift.

- Genomför EDS-omkoppling vid impulsspärr eller utför före omkopplingen med detta datablock en pollägesidentifiering.

207998 <Ortsuppgift>Servo: Motordataidentifikation för annat servo aktivt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Motordataidentifikationen är aktiverat för det i störvärdet angivna servoobjektet och förreglar de andra servoobjekten mot inkoppling.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Servoobjekt med aktiv motordataidentifikation.
 Se även: p1910, p1960

Åtgärd: - Avvakta det fullständiga utförandet av motordataidentifikation för det i störvärdet angivna servoobjektet.
 - Välj bort motordataidentifikation för det i störvärdet angivna servoobjektet (p1910 = 0 eller p1960 = 0).

207999 <Ortsuppgift>Servo: Motordataidentifikation kan inte aktiveras**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: För ett servoobjekt av typ SERVO är regleringen frigiven. För att välja motordataidentifikation måste impulserna vara släckta för alla servoobjekt.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Servoobjekt med frigiven reglering.

Åtgärd: Tag bort impulsfrigivningen för alla servon och aktivera motordataidentifikationen på nytt.

208000 <Ortsuppgift>TB: Leveranssspänning +/- 15V felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** Alla objekt

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
 Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Terminalkort 30 identifierar en felaktig intern försörjningsspänning.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 0: Fel vid test av övervakningskopplingen.
 1: Fel vid normal drift.

Åtgärd: - Byt terminalkort 30.
 - Byt ut kontrollenheten.

208010 <Ortsuppgift>TB: Analog-Digital transor**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** Alla objekt

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
 Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Hla: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Analog-digital-omvandlaren på plintkort 30 har inte levererat någon omvandlad data.

Åtgärd: - Kontrollera spänningsförsörjningen.
 - Byt terminalkort 30.

208500	<Ortsuppgift>COMM BOARD: Övervakningstiden för konfiguration har löpt ut
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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: AV1 (AV2) Servo: AV1 (AV2, AV3) Hla: AV1 (AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Övervakningstiden för konfigurationen har löpt ut. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Överföring av sändnings-konfigurationsdata har tidsmässigt överskridits. 1: Överföring av mottagnings-konfigurationsdata har tidsmässigt överskridits.
Åtgärd:	Kontrollera kommunikationsledningen.
208501	<Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Börvärdes timeout
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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: AV1 (AV2) Servo: AV3 (AV1, AV2, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Börvärdesmottagningen från COMM BOARD är avbruten. - Bussförbindelsen avbruten. - Kontrollern avstängd. - Kontrollern satt i STOPP-läge. - COMM BOARD trasigt.
Åtgärd:	- Säkerställ bussförbindelse och att kontrollern är satt i läge RUN. - Kontrollera den inställda övervakningstiden vid upprepade fel (p2040).
208502	<Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Övervakningstiden för livstecknen har löpt ut
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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: AV1 (AV2) Servo: AV1 (AV2, AV3) Hla: AV1 (AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Övervakningstiden för livsteckenräknaren har löpt ut. Förbindelsen till COMM BOARD är avbruten.
Åtgärd:	- Kontrollera kommunikationslänken. - Kontrollera COMM BOARD.
208504	<Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Internt fel vid cyklisk dataöverföring
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Det cykliska är- och/eller börvärdet överfördes intetidsriktigt inom den projekterade tidpunkten. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd:	Kontrollera parametreringstelegrammet (Ti, To, Tdp etc.).

208510 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Sänd-konfigurationsdata ogiltiga
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)
Servo: AV1 (AV2, AV3)
Hla: AV1 (AV2, AV3)

Kvittering: GENAST

Orsak: Sändningskonfigurationsdatana accepterades inte av COMM BOARD.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Återlämnandevärde för kontroll av sändningskonfigurationsdata.

Åtgärd: COMM BOARD: Mottagnings-konfigurationsdata ogiltig.

208511 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Mottagningens konfigurationsdata ogiltiga
Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Mottagningens konfigurationsdata har inte accepterats av servoenheten.
Varningsvärde (r2124 decimal tolkning):
Återmatningsvärde för kontroll av mottagningens konfigurationsdata.
1: Förbindelseuppbyggnad till fler servoobjekt än projekterat i enheten. Servoobjekten för processdatautbytet och dess ordningsföljd fastställs i p0978.
2: För många PZD-dataord för utmatning och inmatning till ett servoobjekt. Antalet möjliga PZDn för ett servoobjekt anges genom antalet index i r2050/p2051 för PZD IF1 och r8850/p8851 för PZD IF2.
3: Ojämnt antal Byte för inmatning eller utmatning.
4: Inställningsdatana för synkronisationen accepteras inte. För ytterligare information se A01902.
5: Cyklisk drift inte aktiv.
17: CBE20 Shared Device: F-CPUns konfiguration är förändrad.
223: Otillåten taktsynkronisation för det i p8815[0] inställda PZD-snittstället.
500: Otillåten PROFIsafe-konfiguration för det i p8815[1] inställda snittstället.
501: PROFIsafe-parameter felaktig (t.ex. F_Dest).
503: PROFIsafe-förbindelsen förkastas så långs som ingen taktsynkron förbindelse finns (p8969).
Ytterligare värden:
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontrollera mottagningens konfigurationsdata.
 För varningsvärde = 1, 2:
 - Kontrollera listan för servoobjekt med processdatautbyte (p0978). Med p0978[x] = 0 stängs alla i listan följande servoobjekt av från processdatautbytet.
 För varningsvärde = 2:
 - Kontrollera antalet dataord för utmatning och inmatning till ett servoobjekt.
 För varningsvärde = 17:
 - CBE20 Shared Device: Tag bort/sätt i A-CPU.
 För varningsvärde = 223, 500:
 - Kontrollera inställningen i p8839 och p8815.
 - Säkerställ att endast ett PZD-snittställe arbetar taktsynkront eller med PROFIsafe.
 För varningsvärde = 501:
 - Kontrollera den inställda PROFIsafe-adressen (p9610).

208520 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Acyklisk kanal felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Minnet eller buffertstatusen för den acykliska kanalen är felaktig.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

0: Fel i buffertstatusen.

1: Fel i minnet.

Åtgärd: Kontrollera kommunikationsledningen.

208526 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Ingen cyklisk förbindelse

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det finns ingen cyklisk förbindelse till styrningen.

Åtgärd: Upprätta cyklisk förbindelse och aktivera styrningen med cyklisk drift.

För PROFINET kontrollera parametrarna "Name of Station" och "IP of Station" (r61000, r61001).

Om en CBE20 är insatt och PROFIBUS skall kommunicera via PZD Interface 1, då måste detta parametreras med idrifttagningsverktyget STARTER eller direkt via p8839.

208530 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Meddelandekanalen felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Minnet eller buffertstatusen för meddelandekanalen är felaktig.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

0: Fel i buffertstatusen.

1: Fel i minnet.

Åtgärd: Kontrollera kommunikationsledningen.

208550	<Ortsuppgift>PZD snittställe hårdvarutillordning felaktig.
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Tillordningen av hårdvaran för PZD snittstället är felaktigt parametrerad. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Endast ett av de båda indexen är skilt från 99 (automatiskt). 2: Båda PZD-snittställets har tillordnats samma hårdvara. 3: Tillordnat COMM BOARD saknas. 4: CBC10 kar tillordnats snittställe 1. Se även: p8839
Åtgärd:	Kontrollera och vid behov korrigera parametring (p8839).
208560	<Ortsuppgift>IE: Syntaxfel i konfigurationsfilen
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	I ASCII-konfigurationsfilen för Industrial Ethernet-snittstället (X127) har ett syntaxfel upptäckts. Den sparade konfigurationen har inte laddats. Uppllysning: IE: Industrial Ethernet
Åtgärd:	Kontrollera konfigurationen för snittstället (p8900 och framåt), vid behov korrigera och aktivera (p8905 = 1). - Spara parametrarna för konfigurationen av snittstället (t.ex. p8905 = 2). eller - Via masken "Bearbeta Ethernet-node" konfigurera stationen på nytt (t.ex. med idrifttagningverktyget STARTER).
208561	<Ortsuppgift>IE: Konsistensfel hos inställningsparametrarna
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid aktiveringen av konfigurationen (p8905) för Industrial Ethernet-snittstället (X127) har ett konsistensfel upptäckts. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 0: Allmänt konsistensfel. 1: Fel i IP-konfigurationen (IP-adress, subnetmask eller standard gateway). 2: Fel i stationsnamnen. 5: Standard gateway är även satt på PROFINET Onboard-snittstället. 6: Stationsnamnet är även satt på PROFINET Onboard-snittstället. 7: IP-adressen ligger i samma subnet som IP-adressen för PROFINET Onboard-snittstället. Uppllysning: För varningsvärde = 0, 1, 2, 7 gäller: Konfigurationen har inte ändrats. För varningsvärde = 5, 6 gäller: Den nya konfigurationen har dock aktiverats. IE: Industrial Ethernet
Åtgärd:	- Kontrollera önskad konfiguration av snittstället (p8900 och framåt), vid behov korrigera och aktivera (p8905). eller - Via masken "Bearbeta Ethernet-node" konfigurera stationen på nytt (t.ex. med idrifttagningverktyget STARTER).

208562	<Ortsuppgift>PROFINET: Syntaxfel i konfigurationsfil
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	I ASCII-konfigurationsfilen för onboard PROFINET-snittstället har ett syntaxfel upptäckts. Den sparade konfigurationen har inte laddats.
Åtgärd:	Kontrollera konfigurationen för snittstället (p8920 och framåt), vid behov korrigera och aktivera (p8925 = 1). - Spara parametrarna för konfigurationen av snittstället (t.ex. p8925 = 2). eller - Via masken "Bearbeta Ethernet-node" konfigurera stationen på nytt (t.ex. med idrifttagningverktöget STARTER).
208563	<Ortsuppgift>PROFINET: Konsistensfel för inställningsparametrar
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid aktiveringen av konfigurationen (p8925) för PROFINET-snittstället har ett konsistensfel upptäckts. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 0: Allmänt konsistensfel. 1: Fel i IP-konfigurationen (IP-adress, subnet mask eller standard gateway). 2: Fel i stationsnamnen. 3: DHCP kunde inte aktiveras, då det redan finns en cyklisk PROFINET-förbindelse. 4: Ingen cyklisk PROFINET-förbindelse, eftersom DHCP är aktiverad. 5: Standard gateway är även satt för Industrial Ethernet-snittstället (X127). 6: Stationsnamnet är även satt för Industrial Ethernet-snittstället (X127). 7: IP-adressen ligger i samma subnet som IP-adressen för Industrial Ethernet-snittstället (X127). Upplysning: För varningsvärde = 0, 1, 2, 3, 4, 7 gäller: Konfigurationen har inte ändrats. För varningsvärde = 5, 6 gäller: Den nya konfigurationen har dock aktiverats. DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol
Åtgärd:	- Kontrollera önskad konfiguration av snittstället (p8940 och framåt), vid behov korrigera och aktivera (p8945). eller - Via masken "Bearbeta Ethernet-node" konfigurera stationen på nytt (t.ex. med idrifttagningverktöget STARTER).
208564	<Ortsuppgift>CBE20: Syntaxfel i konfigurationsfilen
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	I ASCII-konfigurationsfilen för kommunikationskort Ethernet 20 (CBE20) har ett syntaxfel upptäckts. Den sparade konfigurationen har inte laddats.
Åtgärd:	- Ställ in CBE20-konfigurationen (p8940 och följande) riktigt och aktivera (p8945 = 2). Upplysning: Konfigurationen blir först verksam efter nästa POWER ON. - Konfigurera CBE20 på nytt (t.ex. med idrifttagningsverktöget STARTER).

208565 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Konsistensfel hos inställningsparametrar**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid aktiveringen av konfigurationen (p8945) för Communication Board Ethernet 20 (CBE20) har ett konsistensfel upptäckts. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

0: Allmänt konsistensfel.

1: Fel i IP-konfigurationen (IP-adress, subnet mask eller standard gateway).

2: Fel i stationsnamnen.

3: DHCP kunde inte aktiveras, då det redan finns en cyklisk PROFINET-förbindelse.

4: Ingen cyklisk PROFINET-förbindelse, eftersom DHCP är aktiverad.

Upplysning:

För alla varningsvärden gäller: Den aktuella inställda konfigurationen har inte aktiverats.

DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

Åtgärd: - Kontrollera önskad konfiguration av snittstället (p8940 och framåt), vid behov korrigera och aktivera (p8945).
eller

- Via masken "Bearbeta Ethernet-node" konfigurera stationen på nytt (t.ex. med idrifttagningverktyget STARTER).

208700 <Ortsuppgift>CAN: Felaktig kommunikation**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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: INGEN (AV1, AV2)

Servo: AV3 (AV1, AV2, INGEN)

Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN)

Kvittering: GENAST**Orsak:** Ett fel har uppstått i CAN-kommunikationen.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1: Felräknaren för sändtelegrammet har överskridit BUS OFF-värdet 255. CAN-kontrollern har kopplats bort från bussen.

- Kortslutning i busskabeln.

- Fel baudrate.

- Fel bit timing.

2: Statusen för CAN-noden avfrågas inte från mastern längre än sin "Life time". "Life time" erhålles ur "Guard time" (p8604[0]) multiplicerat med "Life time factor" (p8604[1]).

- Avbrott i busskabeln.

- Busskabeln ej ansluten.

- Fel baudrate.

- Fel bit timing.

- Störning hos mastern.

Upplysning:

Med p8641 kan störreaktionen ställas in enligt önskemål.

Åtgärd: - Kontrollera bussledning.

- Kontrollera baudrate. (p8622).

- Kontrollera bit timing. (p8623).

- Kontrollera mastern.

CAN-kontrollern måste återstartas manuellt med p8608 = 1 efter att felorsaken hävts!

208701 <Ortsuppgift>CAN: NMT tillståndsväxling**Meddelandevärde:** %1

Servoobjekt:	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: AV2 Servo: AV3 Hla: AV3
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Det följer en CANopen NMT tillståndsovergång från "Operational" till "Pre-Operational" eller till "Stopped". Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: CANopen NMT tillståndsovergång från "Operational" till "Pre-Operational". 2: CANopen NMT tillståndsovergång från "Operational" till "Stopped". Upplysning: I NMT tillstånd "Pre-Operational" kan ingen processdata överföras och i NMT tillstånd "Stopped" kan ingen processdata och ingen servicedata överföras.
Åtgärd:	Ingen nödvändig. Kvittera störningen och fortsatt driften.

208702 <Ortsuppgift>CAN: RPDO Timeout

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	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: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV3 (AV1, AV2, INGEN) Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Övervakningstiden för CANopen RPDO-telegrammet har löpt ut, på grund av att bussförbindelsen brutits eller CANopen-mastern har slagits av.
Åtgärd:	- Kontrollera busskabel. - Kontrollera mastern. - Vid behov öka övervakningstiden (p8699).

208703 <Ortsuppgift>CAN: Maximala antal av servoobjekt överskridet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	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: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV3 (AV1, AV2, INGEN) Hla: AV3 (AV1, AV2, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Det maximala antalet av 8 servoobjekt med funktionsmodul "CAN" har överskridits. Upplysning: I CANopen-standarderna är maximalt endast 8 servoobjekt definierade per CANopen-slav.
Åtgärd:	- Ny idrifttagning av maximalt 8 servoobjekt med funktionsmodul "CAN" i topologin. - I förekommande fall välj bort funktionsmodulen "CAN" (r0108.29) för servoobjekten.

208751 <Ortsuppgift>CAN: Telegramförlust

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	CAN kontrollen har förlorat ett mottagningsmeddelande.

Åtgärd: Minska cykeltiden för mottagningsmeddelande.

208752 <Ortsuppgift>CAN: Felräknaren för passivt error har överskridits

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Felräknaren för sänd- eller mottagningstelegram har överskridit värde 127.

Åtgärd:

- Kontrollera busledning.
- Ställ in en högre Baudrate. (p8622).
- Kontrollera Bit Timing och optimera eventuellt (p8623).

208753 <Ortsuppgift>CAN: Meddelandebufferten har flödat över

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En meddelandebuffert har flödat över.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

- 1: Den acykliska sändbufferten (SDO svarsbuffert) har flödat över.
- 2: Den acykliska mottagningsbufferten (SDO mottagningsbuffert) har flödat över.
- 3: Den cykliska sändbufferten (PDO sändbuffert) har flödat över.

Åtgärd:

- Kontrollera bussledning.
- Ställ in en högre baudrate. (p8622).
- Kontrollera bit timing och optimera eventuellt (p8623).

För varningsvärde = 2:

- Minska cykeltiden för SDO mottagningsmeddelande.
- SDO begäran från mastern först efter SDO feedback av föregående SDO begäran.

208754 <Ortsuppgift>CAN: Felaktigt kommunikationsmode

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: I mode "Operational" har ett ändringsförsök hos parameter p8700 ... p8737 gjorts.

Åtgärd: Växla i mode "Pre-Operational" eller "Stopped".

208755 <Ortsuppgift>CAN: Objektet är inte avbildningsbart

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: CANopen objektet är inte planerat för process data objekts (PDO) avbildning.

Åtgärd: Använd ett för PDO avbildningen förberett CANopen-objekt resp. mata in 0.
 Följande objekt kan avbildas i mottagningsprocessdataobjekt (RPDO) resp. sändningsprocessdataobjekt (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
 Endast subindex 0 i de angivna objekten är avbildningsbara.
 Upplysning:
 COB-ID kan inte sättas rätt så länge som A08755 står kvar.

208756 <Ortsuppgift>CAN: Antal avbildade bytes har överskridits

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Antal byte i det avbildade objektet överskrider telegramstorleken för användardata. Tillåtet är maximalt 8 bytes.

Åtgärd: Avbilda färre objekt eller objekt med mindre datatyp.

208757 <Ortsuppgift>CAN: Sätt ogiltigt COB-ID

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid online-drift måste motsvarande COB-ID sättas ogiltigt innan avbildning.
 Exempel:
 Avbildning för RPDO 1 skall ändras (p8710[0]).
 --> p8700[0] = C00006E0 sätt hex (ogiltigt COB-ID)
 --> p8710[0] ställ in som önskas
 --> p8700[0] mata in giltigt COB-ID

Åtgärd: Sätt COB-ID på ogiltigt.

208758 <Ortsuppgift>CAN: Maximalt antal giltiga PDO överskridet

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Maximala antalet giltiga PDO har överskridits.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 1:
 Totalantalet giltiga RPDO för alla av CANopen stödda servoobjekten har överskridits.
 Gränsen ligger hårdvarumässigt på 25 giltiga RPDO.
 2:
 Totalantalet giltiga TPDO för alla av CANopen stödda servoobjekten har överskridits.
 Gränsen bestäms av följande förhållande:
 CAN scannertid (p8848) / strömregulatorns scannertid (p0115[0]).
 Upplysning:
 RPDO: Receive Process Data Object
 TPDO: Transmit Process Data Object

Åtgärd: Innehåll gränsen för maximala antalet giltiga RPDO resp. TPDO.
Använd en av följande möjligheter för att radera varningen:
- POWER ON (från-/tillslag).
- Genomför varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Utför CANopen NMT kommando reset nod.
- Ändra CANopen NMT tillståndet.
- Radera varningsbufferten [0...7] (p2111 = 0).
Uppllysning:
De ännu återstående RPDO resp. TPDO visas i r8742.

208759 <Ortsuppgift>CAN: PDO COB-ID redan tilldelat

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett redan befintligt PDO COB-ID har tilldelats.

Åtgärd: Välj ett annat PDO COB-ID.

208760 <Ortsuppgift>CAN: Maximal storlek för IF PZD överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den maximala storleken för IF PZD har överskridits.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1: Fel vid IF PZD mottagningen.

2: Fel vid IF PZD sändningen.

Uppllysning:

IF: Interface

Åtgärd: Mappa färre processdata i PDO.

Använd en av följande möjligheter för att radera varningen:

- POWER ON (från-/tillslag).

- Genomför varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2).

- Utför CANopen NMT kommando reset nod.

- Ändra CANopen NMT tillståndet.

- Radera varningsbufferten [0...7] (p2111 = 0).

208800 <Ortsuppgift>PROFInegy energisparmode aktiv

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: PROFInegys energisparmode är aktiv.

Varningsvärde(r2124, decimal tolkning):

Mode ID för den aktiva PROFInergy energisparmoden.

Åtgärd: Varningen försvinner automatiskt när energisparmoden lämnas.

Uppllysning:

Efter att PROFInergy-kommandot "End_Pause" mottagits via PROFINET lämnas energisparmoden.

208802	<Ortsuppgift>PROFenergy inte möjligt att stänga av inkrementalgivarens försörjning
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	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:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Inkrementalgivaren används för positionsregleringen. Därför kan dess försörjningsspänning inte stängas av under PROFenergys energisparmode, då den i sådana fall kommer att förlora sin positionsreglering. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Givarnummer.
Åtgärd:	Varningen försvinner automatiskt när energisparmoden lämnas. Upplysning: Efter att PROFenergy-kommandot "End_Pause" mottagits via PROFINET lämnas energisparmoden.
213000	<Ortsuppgift>Licenseringen räcker inte
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	- För servoutrustningen har licenspliktiga optioner satts men licenseringen är inte tillräcklig. - Vid kontroll av den befintliga licenseringen uppkom ett fel. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 0: Den befintliga licenseringen är inte tillräcklig. 1: Ingen tillräcklig licens kunde fastställas, eftersom minneskortet med den nödvändiga licenseringsdatan drogs bort under drift. 2: Ingen tillräcklig licens kunde fastställas, eftersom inga licenseringsdatan finns på minneskortet. 3: Ingen tillräcklig licens kunde fastställas, eftersom det föreligger ett kontrollsummefel i licensnyckeln. 4: Vid licenskontrollen uppkom ett internt fel.
Åtgärd:	För varningsvärde = 0: Tilläggslicenser krävs och måste vara aktiverade (p9920, p9921). För varningsvärde = 1: Med systemet frånsätts sätt åter in minneskortet som passar till systemet. För varningsvärde = 2: Mata in och aktivera licensnyckeln (p9920, p9921). För varningsvärde = 3: Jämför den inmatade licensnyckeln (p9920) med licensnyckeln på "Certificate of License". Mata in och aktivera licensnyckeln på nytt (p9920, p9921). För varningsvärde = 4: - Genomför POWER ON. - Uppdatera programvaran till en nyare version. - Kontakta Hotline.
213001	<Ortsuppgift>Felaktig kontrollsumma för licensiering
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Vid kontroll av den licensnyckelns kontrollsumma identifierades ett fel.
Åtgärd: Jämför den inmatade licensnyckeln (p9920) med licensnyckeln på licenscertifikatet.
Mata in licensnyckeln på nytt och aktivera (p9920, p9921).

213009 <Ortsuppgift>Licensiering: OA-applikation inte licensierad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak: Minst en licenspliktig OA-applikation har ingen licens.

Upplysning:

Information om installerade OA-applikationer kan hämtas i r4955 och p4955.

Åtgärd: Mata in och aktivera licensnyckel för licenspliktiga OA-applikationer (p9920, p9921).
- I förekommande fall deaktivera inte licensierade OA-applikationer (p4956).

213010 <Ortsuppgift>Licensiering: Funktionsmodul inte licensierad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak: Minst en licenspliktig funktionsmodul har ingen licens.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Bit x = 1: Motsvarar den funktionsmodul som saknar licens.

Upplysning:

Tillordningen mellan bitnummer och funktionsmodul kan hämtas i p0108 resp. r0108.

Åtgärd: - Mata in och aktivera licensnyckel för licenspliktiga funktionsmoduler (p9920, p9921).
- I förekommande fall deaktivera inte licensierade funktionsmoduler (p0108, r0108).

213020 <Ortsuppgift>Licensieringen inte tillräcklig i styrningen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak: För servoenheten har licenspliktiga optioner ställts in men licensieringen är inte tillräcklig.

Åtgärd: - Mata in och aktivera licensnyckeln för licenspliktiga optioner.
- I förekommande fall deaktivera inte licensierade optioner.

213100 <Ortsuppgift>Know-how-skydd: Kopierskyddsfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak:	Know-how-skyddet med kopieringsskydd för minneskortet är aktivt. Vid minneskortskontrollen har ett fel uppstått. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Inget minneskort insatt. 2: Ett ogiltigt minneskort insatt. 3: Minneskortet har använts i en annan kontrollenhet. 12: Ett ogiltigt minneskort insatt (OEM-förlaga felaktig, p7769). 13: Minneskortet har använts i en annan kontrollenhet (OEM-förlaga felaktig, p7759). Se även: p7765
Åtgärd:	För störvärde = 0: - Sätt in ett passande minneskort och genomför POWER ON. För störvärde = 2, 3, 12, 13: - Kontakta ansvarig OEM. - Inaktivera kopierskyddet (p7765) och kvittera störningen (p3981). - Inaktivera know-how-skyddet (p7766 ... p7768) och kvittera störningen (p3981). Upplysning: Kopierskyddet kan i regel endast ändras vid inaktiverat know-how-skydd. KHP: Know-How Protection (know-how-skydd) Se även: p3981, p7765

213101 <Ortsuppgift>Know-how-skydd: Kopierskyddet inte aktiverbart

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Vid försöket att aktivera kopierskyddet för minneskortet har ett fel uppstått. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Inget minneskort insatt. Upplysning: KHP: Know-How Protection (know-how-skydd)
Åtgärd:	- Sätt in minneskortet och genomför POWER ON. - Försök på nytt att aktivera kopierskyddet (p7765). Se även: p7765

213102 <Ortsuppgift>Know-how skydd: Konsistensfel på de skyddade datana

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	Alla objekt
Reaktion:	AV1
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Vid konsistenskontrollen av de skyddade filerna har ett fel fastställts. Projektet på minneskortet kan därför inte köras. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyxxxx hex: yyyy = objektnummer, xxxx = felorsak xxxx = 1: En fil har ett checksummafel. xxxx = 2: Filerna är inkonsistenta med varandra. xxxx = 3: Projektfilen, som har laddats till filsystemet via ladda (nedladdning från minneskortet), är inkonsistent. Upplysning: KHP: Know-how Protection (know-how-skydd)

- Åtgärd:**
- Ersätt projektet på minneskortet resp. projektfilerna för nedladdning från minneskortet.
 - Återställ fabriksinställningarna och genomför en ny nedladdning.

230001 <Ortsuppgift>Effektdel: Överström

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelen har detekterat en överström.

- Regleringen är felaktigt parametrerad.
- Motorn har en kortslutning eller kortslutning till jord.
- V/f-drift: Start-upp-rampen för lågt inställd.
- V/f-drift: Märkströmmen för motorn väsentligt större än motormodulens.
- Inmatning: Hög urladdnings- och efterladdningsström vid nätspänningsbortfall.
- Inmatning: Hög efterladdningsström vid motorisk överbelastning och mellankretsspänningsdipp.
- Inmatning: Kortslutningsström vid uppstart på grund av felaktig kommuteringsdrossel.
- Effektkablarna är inte korrekt anslutna.
- Effektkablarna överskrider maximalt tillåten längd.
- Effektdelen defekt.
- Nätfas avbruten.

Ytterligare orsaker vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1):

- En effektdel har slagit ifrån med kortslutning till jord.
- Kretsströmsregleringen är för långsam eller för dynamiskt inställd.

Störvärde (r0949, bitvis tolkning):

Bit 0: Fas U.

Bit 1: Fas V.

Bit 2: Fas W.

Bit 3: Överström i mellankretsen.

Upplysning:

Störvärde = 0 betyder, att fasen med överström kan inte anges (t.ex. vid blocksize-enhet).

- Åtgärd:**
- Kontrollera motordatana, vid behov genomför en idrifttagning.
 - Kontrollera motorns inkopplingstyp (Y/D).
 - U/f-drift: Öka startrampen.
 - U/f-drift: Kontrollera tillordningen av märkströmmarna för motor och motormodul.
 - Inmatning: Kontrollera nätkvaliteten.
 - Inmatning: Minska den motoriska belastningen.
 - Inmatning: Kontrollera korrekt anslutning av nätfiltret och nätkommuteringsdrosseln.
 - Kontrollera anslutningen av effektkablarna.
 - Kontrollera effektkablarna efter kortslutning eller jordfel.
 - Kontrollera effektkablarnas längd.
 - Byt effektdel.
 - Kontrollera nätfaserna.
- Vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1) gäller även:
- Kontrollera tröskeln för övervakningen av jordfel (p0287).
 - Kontrollera kretsströmsregleringens inställning (p7036, p7037).

230002 <Ortsuppgift>Effektdel: Mellankretsspänning överspänning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	Effektdelen har upptäckt överspänning i mellankretsen. - Motorn matar tillbaka för mycket energi. - Enhetens anslutningsspänning för hög. - Vid drift med spänningsavkänningsmodul (VSM) skiljer sig fasföljden L1, L2, L3 på VSM från fasföljden på effektdelen. - Nätfas avbruten. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Mellankretsspänningen vid tidpunkten för utlösning [0.1 V].
Åtgärd:	- Öka ramp-ner-tiden. - Aktivera mellankretsspänningsregulatorn (p1240). - Sätt in bromsmotstånd eller aktiv nätmodul. - Öka inmatningens strömgräns resp. sätt in en större modul (vid aktiv nätmodul). - Kontrollera enhetens anslutningsspänning. - Kontrollera och korrigera fasordningen på VSM och effektdel. - Kontrollera nätfaserna. Se även: p0210, p1240

230003 <Ortsuppgift>Effektdel: Mellankretsspänning underspänning

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Effektdelen har upptäckt underspänning i mellankretsen. - Nätbortfall. - Nätspänning under tillåtna värden. - Bortfall eller störning på nätinmatningen. - Nätfas avbruten. Upplysning: Övervakningströskeln för underspänning i mellankretsen visas i r0296.
Åtgärd:	- Kontrollera nätspänningen. - Kontrollera nätinmatningen och i förekommande fall beakta nätinmatningens felmeddelanden. - Kontrollera nätfaserna. - Kontrollera anslutningsspänningens inställning (p0210). - Booksize-enhet: Kontrollera inställningen av p0278. Upplysning: Inmatningens driftklarsignal r0863 måste vara ansluten till servots tillhörande ingång p0864. Se även: p0210

230004 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring kylare växelriktare

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Temperaturen i effektdelens kylare har överskridit det tillåtna gränsvärdet. - Otillräcklig ventilation, fläktbortfall. - Överbelastning. - För hög omgivningstemperatur. - För hög pulsfrekvens. - Störningsnivå (r0949): - Temperatur [1 Bit = 0.01 °C]

Åtgärd:

- Kontrollera om fläkten går.
- Kontrollera fläktmattan.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.
- Kontrollera motorbelastningen.
- Reducera pulsfrekvensen, när högre än märkfrekvensen.

Varning:
Denna störning är kvitterbar först när varningsnivån för varning A05000 underskridits.
Se även: p1800

230005 <Ortsuppgift>Effektdel: Överbelastning I2t

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelen är överlastad (r0036 = 100%).

- Den tillåtna märkströmmen hos effektdelen har överskridits otillåtet länge.
- Den tillåtna belastningen innehålls inte.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
I2t [100 % = 16384].

Åtgärd:

- Minska den kontinuerliga belastningen.
- Anpassa belastningsspelet.
- Kontrollera märkström från motor och effektdel.

Se även: r0036, r0206, p0206, p0307

230006 <Ortsuppgift>Effektdel: Thyristor kontroll kort

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Thyristorkontrollkortet (TCB) för grundnätmodulen meddelar ett fel.

- Det finns ingen nätspänning.
- Nätkontaktorn har inte slutit.
- Nätspänningen är för låg.
- Nätfrekvensen utanför tillåtet område (45 ... 66 Hz).
- Det finns en kortslutning i mellankretsen.
- Det finns ett jordfel i mellankretsen (under förladdningsfasen).
- Spänningsförsörjningen till thyristorkontrollkortet utanför märkområdet (5 ... 18 V) och nätspänning > 30 V.
- Det föreligger ett internt fel i thyristorkontrollkortet.

Åtgärd: Felet lagras i thyristorkontrollkortet och måste kvitteras. Därför måste spänningsförsörjningen till thyristorkontrollkortet stängs av under minst 10 s!

- Kontrollera nätspänningen.
- Kontrollera resp. styr ut nätkontaktorn.
- Kontrollera övervakningstiden (p0857) och öka i förekommande fall.
- Beakta i förekommande fall ytterligare meddelanden hos effektdelen.
- Kontrollera mellankretsen med avseende på kortslutning eller jordfel.
- Utvärdera diagnos-LEDen hos thyristorkontrollkortet.

230008 <Ortsuppgift>Effektdel: Livsteckenfel i cyklisk data

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: INGEN (AV1, AV2) Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Kontrollenheten har inte punktligt uppdaterat det cykliska börvärdestelegrammet. Antalet efter varandra följande livteckenfel har överskridit störtröskeln (p7789).
Åtgärd:	- Kontrollera EMC-överensstämmelsen för skåpuppbyggnaden och kabelförläggningen. - Kontrollera för projekt med servoobjekt VECTOR, att p0117 = 6 är inställd på kontrollenheten. - Öka störtröskeln (p7789). Se även: p0117

230010 <Ortsuppgift>Effektdel: Livsteckenfel i cyklisk data

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	DRIVE-CliQ kommunikationen mellan kontrollenheten och den påverkade effektdelen är felaktig. Det cykliska börvärdestelegrammet i kontrollenheten togs under minst en takt inte emot från effektdelen.
Åtgärd:	Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.

230011 <Ortsuppgift>Effektdel: Nätfasbortfall i huvudströmkrets

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	På effektdelen överskrider ripplet på mellankretsspänningen det tillåtna gränsvärdet. Möjliga orsaker: - En nätfas har fallit bort. - De 3 nätfaserna är otillåtet osymmetriska. - Mellankretskondensatorns kapacitans bildar en resonansfrekvens med nätinduktansen och i förekommande fall med den i effektdelen integrerade drosseln. - Säkringarna för en fas i huvudströmkretsen har löst ut. - En motorfas har fallit bort. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Kontrollera säkringarna för huvudströmkretsen. - Kontrollera om en enfasig förbrukare stör nätspänningen. - Avstäm resonansfrekvensen med nätinduktansen genom förkoppling av en nätdrossel. - Dämpa resonansfrekvensen med nätinduktansen genom omkoppling av mellankretskompensationen i mjukvaran (se p1810) eller förstärk glättningen (se p1806). Detta kan dock ha en negativ inverkan på vridmomentriplet på motorn. - Kontrollera motorkablarna.

230012 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperatursensor kylkropp kabelbrott

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV1 (AV2)
Kvittering:	GENAST

Orsak: Förbindelsen med en temperatursensor för kylkropparna i effektdelen är bruten.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Bit 0: Modulschakt (elektronikmodul)

Bit 1: Tilluft

Bit 2: Växelriktare 1

Bit 3: Växelriktare 2

Bit 4: Växelriktare 3

Bit 5: Växelriktare 4

Bit 6: Växelriktare 5

Bit 7: Växelriktare 6

Bit 8: Likriktare 1

Bit 9: Likriktare 2

Åtgärd: Kontakta tillverkaren.

230013 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperatursensor kylkropp kortslutning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Kylkroppens temperatursensor i effektdelen är kortsluten.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Bit 0: Modulslot (elektronikslot)

Bit 1: Tilluft

Bit 2: Växelriktare 1

Bit 3: Växelriktare 2

Bit 4: Växelriktare 3

Bit 5: Växelriktare 4

Bit 6: Växelriktare 5

Bit 7: Växelriktare 6

Bit 8: Likriktare 1

Bit 9: Likriktare 2

Åtgärd: Kontakta tillverkaren.

230015 <Ortsuppgift>Effektdel: Fasbortfall motorkabel

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett fasbortfall i motorkablarna har upptäckts.

Meddelandet kan även ges ut i följande fall:

- Motorn är korrekt ansluten, men varvtalsregulatorn är instabil och därigenom uppkommer ett oscillerande vridmoment.

Upplysning:

För chassi-effektdelar finns det ingen övervakning av fasbortfall.

Åtgärd: - Kontrollera motorkablarna.

- Kontrollera inställningen av varvtalsregulatorn.

230016 <Ortsuppgift>Effektdel: Lastförsörjningen fränkopplad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA
Orsak: Mellankretssänningen för låg.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Mellankretsspänningen vid tidpunkten för utlösning av felet [0.1 V].
Åtgärd: - Koppla på lastförsörjningen.
 - Vid behov kontrollera nätanslutningen.

230017 <Ortsuppgift>Effektdel: 26.5V-försörjningsspänning felaktig

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: HLA_828
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: För ett frigivet servo har fastställts att 26.5V-försörjningsspänningen för hydraulikmodulen är felaktig (X271).
 Tillåtet område: 26.0 ... 27.0 V
 Störvärde r0949, decimal tolkning):
 Spänningsvärde [0.1 V]
Åtgärd: - Kontrollera 26.5V-försörjningsspänning (X271).

230017 <Ortsuppgift>Effektdel: Hårdvarans strömbegränsning har startats för ofta

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: Hårdvarans strömbegränsning i den förhandenvarande fasen (se A30031, A30032, A30033) har aktiverats för ofta. Antalet tillåtna överskridningar är beroende på sort och typ på effektdelen.
 Vid inmatning gäller:
 - Regleringen är felaktigt parametrerad.
 - Belastningen på inmatningen för stor.
 - Spänningavkänningsmodul felaktigt ansluten.
 - Kommuteringsdrossel saknas eller är av fel typ.
 - Defekt effektdel.
 Vid motormodul gäller:
 - Regleringen är felaktigt parametrerad.
 - Fel i motor eller effektkablarna.
 - Effektkablarna överskrider den maximalt tillåten längden.
 - Motorbelastningen är för stor
 - Defekt effektdel.
 Störvärde (r0949, binär tolkning):
 Bit 0: Fas U
 Bit 1: Fas V
 Bit 2: Fas W

- Åtgärd:**
- För inmatningar gäller:
- Kontrollera regulatorinställningen, återställ och identifiera eventuellt regulatorn (p0340 = 2, p3410 = 5).
 - Reducera belastningen, höj eventuellt mellankretskapaciteten eller sätt in en större inmatning.
 - Kontrollera anslutningen för spänningavkänningsmodulen.
 - Kontrollera anslutning och tekniska data för kommuteringsdrosseln.
 - Kontrollera effektdelsledningarna med avseende på kortslutning eller jordfel.
 - Byt effektdel.
- För motormodul gäller:
- Kontrollera motordata och vid behov beräkna reglerparametrarna på nytt (p0340 = 3). Alternativt utför en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1).
 - Kontrollera motorns kopplingsmetod (Y/Delta).
 - Kontrollera motorbelastningen.
 - Kontrollera effektkablarna.
 - Kontrollera effektkablarna med avseende på kortslutning eller jordfel.
 - Kontrollera effektkablarnas längd.
 - Byt effektdel.

230020 <Ortsuppgift>Effektdel: Konfiguration stöds inte

Meddelandevärde: felorsak: %1, tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: En konfiguration har begärts, som inte kan stödjas av effektdelen.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

yyyyxxxx hex: xxxx = Felorsak, yyyy = Tillsatsinformation (Siemens-intern)

xxxx = 0: Oberoende drift har begärts men kan inte stödjas.

xxxx = 1: Den begärda DRIVE-CLiQ-timingen är inte möjlig.

xxxx = 2: En PM260 med PS-ASIC version 2 har upptäckts. Denna kombination stöds inte.

xxxx = 3: Initialiseringen kunde inte avslutas rätt. Eventuellt har kontrollenheten tagits bort före eller under uppstart av effektdelen.

xxxx = 4: Kombinationen av effektdel och kontrollenhet resp. kontrollenhetsadapter stöds inte.

xxxx = 5: Den högre strömregulatorodynamiken stöds inte.

Åtgärd:

För felorsak = 0:

Vid behov välj bort aktivt internt spänningsskydd (p1231).

För felorsak = 1:

Genomför en programvaruuppdatering av kontrollenheten eller ändra DRIVE-CLiQ-topologin.

För felorsak = 2:

Ersätt effektdelen med en PM260 med PS-ASIC version 3 (eller högre).

För felorsak = 3, 4:

Anslut kontrollenheten resp. kontrollenhetsadaptern (CUAxx) till en passande effektdel och genomför POWER ON för kontrollenhet resp. kontrollenhetsadapter.

För felorsak = 5:

- Anslut en effektdel med byggform booksize.

- För en dubbelmotormodul kör båda servoregleringarna med samma scannertid hos strömregulatorerna (p0115[0]).

Annars kan den högre strömregulatorodynamiken endast aktiveras på servot med den längre scannertiden.

- Vid behov välj bort den högre strömregulatorodynamiken (p1810.11 = 0). Efter bortval av beräkningsdödtiden låt beräkna regulatorförstärkningen på nytt (p0340 = 4). Vid behov optimera varvtalsregulatorn.

Se även: p0115, p1231, p1810

230021 <Ortsuppgift>Effektdel: Jordfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Effektdelen har upptäckt ett jordfel. Möjliga orsaker: - Jordfel i effektkablarna. - Jordfel i motorn. - Strömmvandlaren trasig. - När bromsen sluter leder detta till att hårdvarans likströmsövervakning reagerar. - Kortslutning hos bromsmotståndet. - Kretsströmsregleringen vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1) är för långsam eller för dynamiskt inställd. Upplysning: För effektdelar, ett jordfel avbildas även i r3113.5. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: - Hårdvarans likströmsövervakning har reagerat. - Kortslutning hos bromsmotståndet föreligger. > 0: Absolutvärdet för summaström-amplituden [20479 = r0209 x 1.4142].
Åtgärd:	- Kontrollera effektleddningarnas anslutning. - Kontrollera motorn. - Kontrollera strömmvandlaren. - Kontrollera bromsanslutningens kablar och kontakter (eventuellt kabelbrott). - Kontrollera bromsmotståndet. För parallellkopplingsutrustning (r0108.15 = 1) gäller även: - Kontrollera nivåerna på jordfelsövervakningen (p0287). - Kontrollera inställningen av kretsströmsregleringen (p7036, p7037). Se även: p0287

230022 <Ortsuppgift>Effektdel: Övervakning U_ce

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: I effektdelen har övervakningen av halvledarens kollektor-emitterspänning (U_ce) löst ut.

Möjliga orsaker:

- Avbrott i fiberkabeln.
- Spänningsförsörjningen för IGBT-styrkortet saknas.
- Kortslutning på effektdelens utgång.
- Defekt halvledare i effektdelen.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0: Kortslutning i fas U.

Bit 1: Kortslutning i fas V.

Bit 2: Kortslutning i fas W.

Bit 3: Lysdiodsfrigivningen defekt.

Bit 4: Avbrott i U_ce summafelsignal.

Se även: r0949

- Åtgärd:**
- Kontrollera och i förekommande fall byt ut fiberkabeln.
 - Kontrollera spänningsförsörjningen till IGBT-styrkortet (24V).
 - Kontrollera effektkablarnas anslutning.
 - Sök reda på och byt ut den trasiga halvledaren.

230024 <Ortsuppgift>Effektdel: Övertemperatur termisk modell**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Temperaturdifferansen mellan kylkropp och chip har överskridit det tillåtna gränsvärdet.

- Den tillåtna belastningen innehålls inte.

- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.

- Överlast.

- För hög omgivningstemperatur.

- För hög pulsfrekvens.

Se även: r0037

Åtgärd:

- Anpassa belastningen.

- Kontrollera om fläkten roterar.

- Kontrollera fläktfiltret.

- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.

- Kontrollera motorbelastningen.

- Reducera pulsfrekvensen om högre än märkfrekvens.

230025 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring chip**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Chiptemperaturen i halvledaren har överskridit det tillåtna gränsvärdet.

- Den tillåtna belastningscykeln innehölls inte.

- Otillräcklig ventilation, fläktbortfall.

- Överbastning.

- För hög omgivningstemperatur.

- För hög pulsfrekvens.

Störnivå (r0949, decimal tolkning):

Temperaturskillnad mellan kylare och chip [0.01 °C]

Åtgärd:

- Anpassa belastningsspelet.

- Kontrollera om fläkten går.

- Kontrollera fläktmattan.

- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.

- Kontrollera motorbelastningen.

- Reducera pulsfrekvensen, när högre än märkfrekvensen.

Varning:

Denna störning är kvitterbar först när varningsnivån för varning A05001 underskridits.

Se även: r0037

230027 <Ortsuppgift>Effektdel: Förladdning mellankrets tidsövervakning**Meddelandevärde:** Frigivning: %1, tillstånd: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST

Orsak: Effektdelens mellankrets kunde inte förladdas inom den förväntade tiden.

- 1) Ingen nätspänningen har anslutits.
- 2) Nätkontaktorn/nätbrytaren har inte slutits.
- 3) Nätspänningen för låg.
- 4) Nätspänningen felaktigt inställd (p0210).
- 5) Förladdningsmotståndet överhettade, eftersom för många förladdningar per tidenhet har genomförts.
- 6) Förladdningsmotståndet överhettade, eftersom kapacitansen hos mellankretsen är för hög.
- 7) Förladdningsmotståndet överhettade, eftersom när det saknas driftklar (r0863.0) till inmatningen effekten tas från mellankretsen.
- 8) Förladdningsmotståndet överhettade, eftersom nätkontaktorn var sluten under mellankretsens snabburladdning genom bromsmodulen.
- 9) Det finns ett jordfel eller en kortslutning i mellankrets.
- 10) Förladdningsinkopplingen eventuellt trasig (endast chassi-enheter).
- 11) Inmatning trasig och/eller så har en säkring löst ut i motormodulen (endast booksize-enhet).

Störvärde (r0949, binär tolkning):

yyyyxxxx hex:

yyyy = Tillstånd effektdel

- 0: Feltillstånd (Väntar på FRÅN och felkvittering).
- 1: Återinkopplingsspärr (Väntar på FRÅN).
- 2: Överspänning upptäckt -> Växling till feltillstånd.
- 3: Underspänning upptäckt -> Växling till feltillstånd.
- 4: Väntar att överbrygningskontaktorn öppnar -> Växling till feltillstånd.
- 5: Väntar att överbrygningskontaktorn öppnar -> Växling till återinkopplingsspärr.
- 6: Idrifttagning.
- 7: Klar för förladdning.
- 8: Förladdning startad, mellankretsspänningen lägre än minsta inkopplingsspänning.
- 9: Förladdning körs, mellankretsspänning förladdningsslut ännu ej identifierad.
- 10: Vänta på huvudkontaktorns studstidslut efter avslutad förladdning.
- 11: Förladdningen avslutad, klar för impulsfrigivning.
- 12: Inkoppling av STO-plinten på effektdelen upptäckt.

xxxx = Saknad intern frigivning av effektdel (inverterad bitkoderad, FFFF hex -> alla interna frigivningar finns)

Bit 0: Spänningsförsörjningen av IGBT-adressering nedkopplad.

Bit 1: Jordfel upptäckt.

Bit 2: Toppströmsingrepp.

Bit 3: I2t överskriden.

Bit 4: Beräknad övertemperatur termisk modell.

Bit 5: (Kylkropp, utstyringskrets effektdel) övertemperatur uppmätt.

Bit 6: Reserverad.

Bit 7: Överspänning upptäckt.

Bit 8: Effektdelen har avslutat förladdningen, klar för impulsfrigivning.

Bit 9: STO-plint saknas.

Bit 10: Överström upptäckt.

Bit 11: Ankarkortslutning aktiv.

Bit 12: DRIVE-CLiQ-fel aktivt.

Bit 13: Uce-fel upptäckt, transistor mättad på grund av överström/kortslutning.

Bit 14: Underspänning upptäckt.

Se även: p0210

Åtgärd:	Allmänt: - Kontrollera nätspänningen på ingångsplintarna. - Kontrollera nätspänningsinställningen (p0210). För booksize-enheter gäller: - Vänta (ca. 8 min) tills förladdningsmotståndet har kallnat. För detta ändamål, koppla förslagsvis bort inmatningen från nätet. För 5): - Beakta noggsamt förladdningsfrekvensen (se motsvarande utrustnings handbok). För 6): - Kontrollera mellankretsens totala kapacitans och i förekommande fall minska den maximalt tillåtna mellankretskapacitansen (se motsvarande utrustnings handbok). För 7): - Koppla in driftklarsignalen från inmatningen (r0863.0) till frigivningslogiken för servona som är anslutna till denna mellankrets. För 8): - Kontrollera inkopplingen av de externa nätkontaktorerna. Nätkontaktorn måste under mellankretsens snabburladdning vara öppna. För 9): - Kontrollera så att mellankretsen inte har kortslutning till jord eller är kortsluten. För 11): - Kontrollera mellankretsspänningen för inmatningen (r0070) och motormodulen (r0070). Om den från inspanningen (eller externt) försörjda mellankretsspänningen inte visas hos motormodulen (r0070), så har en säkring löst ut i motormodulen. Se även: p0210
----------------	--

230030 <Ortsuppgift>Effektdel: Intern övertemperatur varning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Temperaturen internt i omriktaren har överskridit det tillåtna temperaturgränsvärde.

- Otillräcklig ventilation, fläktbortfall.

- Överbelastning.

- Omgivningstemperaturen för hög.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Använd eventuellt en extra fläkt.
- Kontrollera att omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.

Observera:

Denna störning är kvitterbar först efter att temperaturen har underskridit det tillåtna temperaturgränsvärdet minus 5 K.

230031 <Ortsuppgift>Effektdel: Hårdvara strömbegränsning i fas U**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Hårdvarans strömbegränsning av fas U har startat. Pulseringen i denna fas spärras under en pulsperiod. - Styrningen är felaktigt parameterad. - Fel i motor eller effektleddningarna. - Effektleddningarna överskrider maximalt tillåten längd. - Motorbelastningen är för stor - Defekt effektdel. Upplysning: Alarm A30031 ges alltid ut om hårdvaruströmgränsen för fas U, V eller W på kraftmodulen löser ut.
Åtgärd:	- Kontrollera motordatana och vid behov beräkna regleringsparametrarna på nytt (p0340 = 3). Alternativt utför en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1). - Kontrollera motorns inkopplingstyp (Y/D). - Kontrollera motorbelastningen. - Kontrollera anslutningen av effektkablarna. - Kontrollera effektkablarna med avseende på kortslutning eller jordfel. - Kontrollera längden på effektkablarna.

230032 <Ortsuppgift>Effektdel: Hårdvara strömbegränsning i fas V

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Hårdvarans strömbegränsning i fas U har startat. Pulseringen i denna fas spärras under en pulsperiod. - Styrningen är felaktigt parameterad. - Fel i motor eller effektleddningarna. - Effektleddningarna överskrider maximalt tillåten längd. - Motorbelastningen är för stor - Defekt effektdel. Upplysning: Alarm A30031 ges alltid ut om hårdvaruströmgränsen för fas U, V eller W på kraftmodulen löser ut.
Åtgärd:	Kontrollera motordatana och vid behov beräkna regleringsparametrarna på nytt (p0340 = 3). Alternativt utför en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1). - Kontrollera motorns inkopplingstyp (Y/D). - Kontrollera motorbelastningen. - Kontrollera anslutningen av effektkablarna. - Kontrollera effektkablarna med avseende på kortslutning eller jordfel. - Kontrollera längden på effektkablarna.

230033 <Ortsuppgift>Effektdel: Hårdvara strömbegränsning i fas W

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Hårdvarans strömbegränsning av fas W har startat. Pulseringen i denna fas spärras under en pulsperiod. - Styrningen är felaktigt parameterad. - Fel i motor eller effektleddningarna. - Effektleddningarna överskrider maximalt tillåten längd. - Motorbelastningen är för stor - Defekt effektdel. Upplysning: Alarm A30031 ges alltid ut om hårdvaruströmgränsen för fas U, V eller W på kraftmodulen löser ut.

- Åtgärd:**
- Kontrollera motordatana och vid behov beräkna regleringsparametrarna på nytt (p0340 = 3). Alternativt utför en motordataidentifikation (p1910 = 1, p1960 = 1).
 - Kontrollera motorns inkopplingstyp (Y/D).
 - Kontrollera motorbelastningen.
 - Kontrollera anslutningen av effektkablarna.
 - Kontrollera effektkablarna med avseende på kortslutning eller jordfel.
 - Kontrollera längden på effektkablarna.

230034 <Ortsuppgift>Effektdel: Intern övertemperatur

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningströskeln för intern övertemperatur har uppnåtts.
Ökar den interna temperaturen ytterligare så kan störning F30036 utlösas.

- Omgivningstemperaturen eventuellt för hög.
- Otillräcklig ventilation, fläktbortfall.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

- Åtgärd:**
- Kontrollera omgivningstemperaturen.
 - Kontrollera den interna fläkten.

230035 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring tilluft

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Tilluften till effektdelen har överskridit det tillåtna temperaturgränsvärdet.
För luftkylda effektdelar ligger temperaturgränsen på 55 °C.

- Omgivningstemperaturen för hög.
- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Temperatur [0.01 °C].

- Åtgärd:**
- Kontrollera om fläkten går.
 - Kontrollera fläktmattan.
 - Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.
- Varning:
Denna störning är kvitterbar först när varningsnivån för varning A05002 underskridits.

230036 <Ortsuppgift>Effektdel: Intern övertemperatur

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Temperaturen internt i omriktaren har överskridit det tillåtna temperaturgränsvärdet.

- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
- Överlast.
- För hög omgivningstemperatur.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Kontrollera att fläkten roterar.
- Kontrollera fläktdelarna.
- Kontrollera att omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.

Varning:

Denna störning kan endast kvitteras efter att den tillåtna temperaturgränsen minus 5 K har underskridits.

230037 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturstegring detektor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Temperaturen i effektdelens likriktare slot har överskridit det tillåtna temperaturgränsvärdet.

- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
- Överlast.
- För hög omgivningstemperatur.
- Fäsbortfall på nätet.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Temperatur [0.01 °C].

Åtgärd:

- Kontrollera om fläkten går.
- Kontrollera fläktmattan.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.
- Kontrollera motorbelastningen.
- Kontrollera nätfasen.

Varning:

Denna störning är kvitterbar först när varningsnivån för varning A05004 underskridits.

230038 <Ortsuppgift>Effektdel: Kondensatorfläkt övervakning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: B_INF_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Kondensatorfläkten meddelar en felsignal.

Åtgärd: Byt ut kondensatorfläkten i effektdelen.

230039 <Ortsuppgift>Effektdel: Bortfall av kondensatorfläkt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: B_INF_828

Reaktion: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak: Kondensatorfläkten har fallit ifrån.

Åtgärd: Byt ut kondensatorfläkten i effektdelen.

230040 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning 24 V

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: 24V-spänningsförsörjningens underspänningströskel för effektdelen har överskridits längre än 3 ms.

Upplysning:

- För Booksize-effektdelar är underspänningströskeln 15 V.
- För alla andra effektdelar är underspänningströskeln beroende av effektdelen och visas inte.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

24V-spänning [0.1 V].

Åtgärd:

- Kontrollera spänningsförsörjningen till effektdelen.
- Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag).

230040 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning 24/48 V

Meddelandevärde: Kanal: %1, Spänning: %2 [0.1 V]

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: 24V-spänningsförsörjningens underspänningströskel för effektdelen har underskridits längre än 3 ms.

Upplysning:

- För Booksize-effektdelar är underspänningströskeln 15 V.
- För CU310-2, CUA31 och CUA32 är underspänningströskel 16 V.
- För alla andra effektdelar (t.ex. S120M) är underspänningströskel beroende av effektdelen och visas inte.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spänning [0.1 V]

yy = 0: 24V-spänningsförsörjning

yy = 1: 48V-spänningsförsörjning

Åtgärd:

- Kontrollera spänningsförsörjningen till effektdelen.
- Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag).

230041 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning 24 V Varning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För spänningsförsörjningen för effektdelen har den undre tröskel underskridits.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Kontrollera spänningsförsörjningen till effektdelen.
- Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag).

230041 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning 24/48V varning

Meddelandevärde: Kanal: %1, Spänning: %2 [0.1 V]

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För spänningsförsörjningen för effektdelen har den undre tröskel underskridits.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spänning [0.1 V]

yy = 0: 24V-spänningsförsörjning

yy = 1: 48V-spänningsförsörjning

Åtgärd:

- Kontrollera spänningsförsörjningen till effektdelen.
- Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag).

230042 <Ortsuppgift>Effektdel: Fläkten har uppnått den maximala drifttiden.**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den maximala drifttiden för minst en fläkten har snart uppnåtts eller är redan överskriden.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Bit 0: Kylkroppens fläkt uppnår den maximala drifttiden inom 500 timmar.
 Bit 1: Kylkroppens fläkt har överskridit den maximala drifttiden.
 Bit 8: Den interna fläkten uppnår den maximala drifttiden inom 500 timmar.
 Bit 9: Den interna fläktern har överskridit den maximala drifttiden.
 Upplysning:
 Den maximala drifttiden för kylkroppens fläkt i effektdelen visas i p0252.
 Den maximala drifttiden för den interna fläkten i effektdelen är internt förinställd till ett fast värde.

Åtgärd: För berörd fläkt genomför följande:
 - Byt fläkten.
 - Återställ driftstidsräknaren (p0251, p0254).
 Se även: p0251, p0252, p0254

230043 <Ortsuppgift>Effektdel: Överspänning 24 V**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** POWER ON

Orsak: För spänningsförsörjningen för effektdelen har den övre tröskel överskridits.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 24V-spänning [0.1 V].

Åtgärd: Kontrollera effektdelens spänningsförsörjning.

230043 <Ortsuppgift>Effektdel: Överspänning 24/48V**Meddelandevärde:** Kanal: %1, Spänning: %2 [0.1 V]**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** POWER ON

Orsak: För spänningsförsörjningen för effektdelen har den övre tröskel överskridits.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spänning [0.1 V]
 yy = 0: 24V-spänningsförsörjning
 yy = 1: 48V-spänningsförsörjning

Åtgärd: Kontrollera effektdelens spänningsförsörjning.

230044 <Ortsuppgift>Effektdel: Överspänning 24 V Varning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: För spänningsförsörjningen för effektdelen har den övre tröskel överskridits.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Kontrollera effektdelens spänningsförsörjning.

230044 <Ortsuppgift>Effektdel: Överspänning 24/48V varning

Meddelandevärde: Kanal: %1, Spänning: %2 [0.1 V]

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För spänningsförsörjningen för effektdelen har den övre tröskel överskridits.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Spänning [0.1 V]

yy = 0: 24V-spänningsförsörjning

yy = 1: 48V-spänningsförsörjning

Åtgärd: Kontrollera effektdelens spänningsförsörjning.

230045 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning försörjning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Spänningsförsörjningsfel i effektdelen.

- Spänningsövervakningen signalerar ett underspänningsfel på enheten.

För CU31x gäller:

- Spänningsövervakningen på DAC-kortet signalerar ett underspänningsfel på modulen.

Åtgärd: - Kontrollera spänningsförsörjningen till effektdelen.

- Genomför en POWER ON för komponenten (från-/tillslag).

- Vid behov byt modul.

230045 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning försörjning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Spänningsförsörjningsfel i effektdelen.

- Spänningsövervakningen signalerar ett underspänningsfel på modulen.

För CU31x gäller:

- Spänningsövervakningen på DAC-kortet signalerar ett underspänningsfel på modulen.

För S120M gäller:

- Detta meddelande visas vid underspänning eller överspänning.

Åtgärd: - Kontrollera spänningsförsörjningen till effektdelen.

- Genomför en POWER ON för komponenten (från-/tillslag).

- Vid behov byt modul.

230046 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning varning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Före den senaste nystarten uppstod ett problem med spänningsförsörjningen för effektdelen. - Spänningsövervakningen i PSA:ns interna FPGA signalerar ett underspänningsfel på modulen. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Kontrollera 24V-likspänningsförsörjningen till effektdelen. - Genomför en POWER ON för komponenten (från-/tillslag). - Vid behov byt modul.

230046 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning varning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Före den senaste nystarten uppstod ett problem med spänningsförsörjningen för effektdelen.
Spänningsövervakningen i PSA:ns interna FPGA signalerar ett underspänningsfel på modulen.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Spänningsfelsregistrets registervärde.

Åtgärd: - Kontrollera 24V-likspänningsförsörjningen till effektdelen.
- Genomför en POWER ON för komponenten (från-/tillslag).
- Vid behov byt modul.

230047 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Kylvätskans volymflöde är för lågt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Det slutna kylsystemets volymflöde har underskridit störtröskeln.

Åtgärd: - Kontrollera återkopplingssignalen och parametreringen (p0260 ... p0267).
- Kontrollera kylvätsketillförseln.
- Kontrollera kylmedlets termiska ledningsförmåga.
- Kontrollera kylmedlets blandningsförhållande.

230048 <Ortsuppgift>Effektdel: Extern fläkt trasig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Återkopplingen från den externa fläkten indikerar ett fel.
- Fläkten felaktig, blockerad.
- Återkopplingen felaktig.

Åtgärd: Kontrollera och vid behov byt den externa fläkten.
- Vid användning av en främmande fläkt med återmatning kontrollera inkopplingen (X12.2 resp. X13.2).
Upplysning:
Vid användning av främmande fläkt utan återkoppling kontrollera att återkopplingsplintarna på effektdelen är kopplade mot jord och vid behov anslut dessa (X12.1/2 resp. X13.1/2).

230049 <Ortsuppgift>Effektdel: Intern fläkt trasig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA
Orsak: Den interna fläkten har gått sönder.
Åtgärd: Kontrollera och vid behov byt den interna fläkten.

230050 <Ortsuppgift>Effektdel: Överspänning hos 24V-försörjningen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Spänningsövervakningen signalerar ett överspänningsfel på kortet.

Åtgärd: - Kontrollera 24V-spänningsförsörjningen.
- Vid behov byt modul.

230052 <Ortsuppgift>Felaktiga EEPROM data

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Effektdelsmodulens EEPROM-data felaktiga.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0, 2, 3, 4:

De från effektdelmodulen inlästa EEPROM-datana är felaktiga.

1:

EEPROM-datana är inte kompatibla med effektdelsmodulens programvara.

För ytterligare värden:

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Till störvärde = 0, 2, 3, 4:

Byt ut effektdelskortet eller uppdatera EEPROM-data.

Till störvärde = 1:

För CU31x och CUA31 gäller:

Uppdatera programvaran \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <Ortsuppgift>FPGA data felaktiga

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Orsak: FPGA-datana hos effektdelen är felaktiga.

Åtgärd: Byt ut effektdelen eller uppdatera FPGA-datana.

230054 <Ortsuppgift>Effektdel: Underspänning vid öppna broms

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid öppning av bromsen upptäcktes att försörjningsspänningen är mindre än 24 V - 10 % = 21.6 V.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Felaking försörjningsspänning [0.1 V]
 Exempel:
 Varningsvärde = 195 --> spänning = 19.5 V.

Åtgärd: Kontrollera stabiliteten och värdet på 24V-spänningen.

230055 <Ortsuppgift>Effektdel: Bromschopper överström

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: I bromschoppert har en överström uppstått.

Åtgärd: - Kontrollera om bromsmotsåndet har en kortslutning.
 - Vid externt bromsmotstånd, kontroller om motståndet eventuellt är för lågt dimensionerat.
 Upplysning:
 Bromschoppert frigges endast åter vid impulsfrigivning och då först efter att felet har kvitterats.

230057 <Ortsuppgift>Effektdel: Nätosymmetri

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Frekvenser har fastställts på mellankretsspänningen, vilka tyder på en nätosymmetri eller bortfall av en nätfas.
 Möjligtvis kan det även handla om bortfall av en motorfas.
 Vid befintlig varning ges efter som längst 5 minuter har gått störningen F30011 ut.
 Den exakta tidsvaraktigheten beror på effektdelstypen och på den speciella frekvensen. För Booksize- och Chassis-effektdelar är varaktigheten dessutom beroende av, hur länge varningen redan har varat.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Kontrollera anslutningen av nätets faser.
 - Kontrollera anslutningen av motorkabeln.
 - Om det inte föreligger något fasbortfall hos nätet eller motorn, handlar det om en osymmetri i nätet.
 - Reducera effekten, för att undvika störning F30011.

230059 <Ortsuppgift>Effektdel: Intern fläkt trasig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Den interna fläkten hos effektdelen har fallit bort eller är eventuellt trasig.

Åtgärd: Kontrollera och vid behov byt den interna fläkten.

230060 <Ortsuppgift>Förladdningskontaktor tillståndsovervakning

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	En återkoppling för förladdningskontaktorn (ALM, SLM, BLM diod) resp. nätkontaktor (BLM tyristor) har kopplats in och övervakningen aktiverats. Efter till-/frånslaget av kontaktorn kommer ingen korrekt återkoppling inom den i p0255[0] inställda övervakningstiden. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: Den i p0255[0] inställda tiden för till-/frånslag av kontaktorn har överskridits. Bit 1: Förladdningskontaktorn har öppnats under förladdningen eller i inmatningsdrift (BLM tyristor). Bit 2: Förladdningskontaktorn har kopplat in i tillståndet FRÅN eller under inmatningsdrift.
Åtgärd:	- Kontrollera inställningen av övervakningstiden (p0255[0]). - Kontrollera kontaktorinkopplingen och styrningen. - Byt kontaktor.

230061 <Ortsuppgift>Överbryggningskontaktors tillståndsovervakning

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	En återkoppling för överbryggningskontaktorn har kopplats in och övervakningen aktiverats. Efter till-/frånslag av kontaktorn kommer ingen korrekt återkoppling inom den i p0255[1] inställda övervakningstiden. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: Den i p0255[1] inställda tiden har vid till-/frånslag av kontaktorn överskridits. Bit 1: Överbryggningskontaktorn har öppnats under drift. Bit 2: Överbryggningskontaktorn har slutits i tillståndet FRÅN eller under förladdningen.
Åtgärd:	- Kontrollera inställningen av övervakningstiden (p0255[1]). - Kontrollera kontaktorinkopplingen och styrningen. - Byt kontaktor.

230070 <Ortsuppgift>Den begärda cykeln stöds inte av effektdelskortet.

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En cykel har begärts, som inte stöds av effektdelskortet. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): 0: Strömregleringscykeln stöds inte. 1: DRIVE-CLiQ-cykeln stöds inte. 2: Internt tidsproblem (avståndet mellan RX- och TX-tidpunkten för kort). 3: Internt tidsproblem (TX-tidpunkten för tidig).
Åtgärd:	Effektdelen stödjer endast följande cykler: 62.5 µs, 125 µs, 250 µs och 500 µs För störvärde = 0: Ställ in en tillåten strömregulatortakt. För störvärde = 1: Ställ in en tillåten DRIVE-CLiQ-takt. För störvärde = 2, 3: Kontakta maskinbyggaren (eventuellt inkompatibel programvaruversion).

230071 <Ortsuppgift>Inga nya ärvärden mottagna från effektdelen

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2

Kvittering: GENAST
Orsak: Fler ärvärdestelegram från effektdelsmodulen har misslyckats.
Åtgärd: Kontrollera snittstället (justering och låsning) till effektdelmodulen.

230072 <Ortsuppgift>Inga börvärden kan längre överföras till effektdelen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: För CU31x och CUA31 gäller:
 Mer än ett börvärdestelegram kunde inte överföras till effektdelskortet.

Åtgärd: För CU31x och CUA31 gäller:
 Kontrollera snittstället (justering och arretering) till effektdelskortet.

230073 <Ortsuppgift>Ärvärdes-/börvärdesbearbetningen är inte längre synkron

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Kommunikationen med effektdelskortet är inte längre synkron med strömregulatorcykeln.

Åtgärd: Vänta tills synkronisationen åter är upprättad.

230074 <Ortsuppgift>Kommunikationsfel mellan kontrollenhet och effektmödel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Mellan kontrollenheten (CU) och effektmödeln (PM) är ingen kommunikation via snittstället längre möjlig. CU'n har eventuellt tagits bort eller är felaktigt insatt.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 0 hex:
 - En kontrollenhet med extern 24V-försörjning har tagits bort från effektmödeln under drift.
 - Vid frånslagen effektmödel har den externa 24V-försörjningen för kontrollenheten tidvis brutits.
 1 hex:
 Kontrollenheten har tagits bort från effektmödeln under drift, trots att givarlösa säkra rörelseövervakningar är frigivna. Detta stöds inte. Efter att kontrollenheten har satts in igen under drift är ingen kommunikation med effektmödeln längre möjlig.
 20A hex:
 Kontrollenheten har satts in i en effektmödel, som har ett annat kodnummer.
 20B hex:
 Kontrollenheten har satts in i en effektmödel, som trots att den har samma kodnummer har den ändå ett annat serienummer
 601 hex:
 Kontrollenheten har satts in i en effektmödel, vilkens effektklass (chassi-enhet) inte stöds.

Åtgärd: Anslut åter kontrollenheten (CU) resp. kontrollenhetsadaptorn (CUAxx) till den ursprungliga effektmödeln och fortsätt driften. Vid behov genomför en POWER ON för CU resp. CUA.

230080 <Ortsuppgift>Effektdel: Strömökningen för snabb

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelen har detekterat en för snabb ökning till överströmsområdet.

- Regulatorn är felaktigt parameterad.
- Motorn har en kortslutning eller kortslutning till jord.
- V/f-drift: Uppstartrampen för lågt inställd.
- V/f-drift: Motorns märkström väsentligt större än effektdelens.
- Inmatning: Hög urladdnings- och efterladdningsström vid nätspänningsdipp.
- Inmatning: Hög efterladdningsström vid motorisk överlast och mellankretsdipp.
- Inmatning: Kortslutningsström vid tillslag på grund av felaktig kommuteringsdrossel.
- Effektkablarna är inte korrekt anslutna.
- Effektkablarna överskrider maximal tillåten längd.
- Effektdelen defekt.

Ytterligare orsaker vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1):

- En effektdel har slagit ifrån med kortslutning till jord.
- Kretsströmsregleringen är för långsam eller för dynamiskt inställd.

Störvärde (r0949, bitvis tolkning):

Bit 0: Fas U.

Bit 1: Fas V.

Bit 2: Fas W.

Åtgärd: Kontrollera motordata, i förekommande fall genomför en idrifttagning.

- Kontrollera motorns kopplingstyp (Y/D).
- V/f-drift: Öka startupprampen.
- V/f-drift: Kontrollera tillordningen av märkströmmarna hos motor och effektdel.
- Inmatning: Kontrollera nätkvaliteten.
- Inmatning: Minska motoriska belastningen.
- Inmatning: Korrekt anslutning av nätkommuteringsdrosseln.
- Kontroller anslutningarna hos effektkablarna.
- Kontrollera effektkablarna för kortslutning eller jordfel.
- Kontrollera effektkablarnas längd.
- Byt effektdel.

Vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1) gäller även:

- Kontrollera tröskeln hos övervakningen för kortslutning till jord (p0287).
- Kontrollera kretsströmsregleringens inställning (p7036, p7037).

230081 <Ortsuppgift>Effektdel: Kopplingsoperationer för frekventa

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	Effektdelen har utfört för många kopplingsoperationer mot strömgränsen. - Regleringen är felaktigt parameterad. - Motor har en kortslutning eller kortslutning till jord. - V/f-drift: Uppstartstrampen för lågt inställd. - V/f-drift: Motors märkström väsentligt större än effektdelens. - Inmatning: Hög urladdnings- och efterladdningsström vid spänningsdipp. - Inmatning: Hög efterladdningsström vid motorisk överlast och dipp på mellankretsspänningen. - Inmatning: Kortslutningsström vid uppstart på grund av felaktig kommuteringsdrossel. - Effektkablarna är inte korrekt anslutna. - Effektkablarna överskrider maximalt tillåten längd. - Effektdelen defekt. Ytterligare orsaker vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1): - En effektdel har slagits ifrån med kortslutningsfel till jord. - Kretsströmsregleringen är för långsamt eller för dynamiskt inställd. Störvärde (r0949, bitvis tolkning): Bit 0: Fas U. Bit 1: Fas V. Bit 2: Fas W.
Åtgärd:	Kontrollera motordata, i förekommande fall genomför en idrifttagning. - Kontrollera motorns kopplingstyp (Y/D). - V/f-drift: Öka startupprampen. - V/f-drift: Kontrollera tillordningen av märkströmmarna hos motor och effektdel. - Inmatning: Kontrollera nätkvaliteten. - Inmatning: Minska motoriska belastningen. - Inmatning: Korrekt anslutning av nätkommuteringsdrosseln. - Kontrollera anslutningarna hos effektkablarna. - Kontrollera effektkablarna för kortslutning eller jordfel. - Kontrollera effektkablarnas längd. - Byt effektdel. Vid parallellkopplade enheter (r0108.15 = 1) gäller även: - Kontrollera tröskeln hos övervakningen för kortslutning till jord (p0287). - Kontrollera kretsströmsregleringens inställning (p7036, p7037).

230105 <Ortsuppgift>LT: Ärvärdesavkänning felaktig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: På Power Stack Adaptern (PSA) har minst en felaktig ärvärdeskanal upptäckts.
Den felaktiga ärvärdeskanalen visas i följande diagnosparameter.

Åtgärd: Analysera diagnosparameter
Kontrollera komponenterna när ärvärdeskanalen är felaktig och byt dem i förekommande fall.

230314 <Ortsuppgift>Effektdel: 24V-försörjning över PM överbelastad

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: 24V-försörjningen via effektmодуlen (PM) är överbelastad.
En extern 24V-försörjning över X124 på kontrollenheten är inte ansluten.

Åtgärd: Anslut extern 24V-försörjning via X124 på kontrollenheten.

230315 <Ortsuppgift>Effekt: 24V-försörjning över PM överbelastad**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** 24V-försörjningen via effektmodulen (PM) är överbelastad.
En extern 24V-försörjning över X124 på kontrollenheten är inte ansluten.**Åtgärd:** Anslut extern 24V-försörjning via X124 på kontrollenheten.

230502 <Ortsuppgift>Effekt: Mellankrets överspänning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Effektdelen har vid impulsspärr upptäckt en överspänning i mellankretsen.
- Anslutningsspänningen till enheten för hög.
- Nätdrosseln felaktigt dimensionerad.
Varningsvärde (r0949, decimal tolkning):
Mellankretsspänning [1 bit = 100 mV].
Se även: r0070**Åtgärd:** - Kontrollera enhetens anslutningsspänning. (p0210).
- Kontrollera dimensioneringen av nätdrosseln.
Se även: p0210

230600 <Ortsuppgift>SI P2: STOP A utlöst**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på övervakningskanal 2 har upptäckt ett fel och löst ut STOP A. (STO via övervakningskanal 2:s Safety-frånslagssträcka)
- Tvångsdynamiseringen av Safety-frånslagssträckan via processor 2 misslyckades.
- Följdreaktion till störning F30611 (defekt i en övervakningskanal).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
0: Stoppbegäran från kontrollenheten.
1005: STO aktiv, trots att ingen STO har valts och inget internt STOP A föreligger.
1010: STO inaktiv, trots att STO har valts eller ett internt STOP A föreligger.
1011: Internt fel vid bortval av STO i övervakningskanal 2.
1020: Internt mjukvarufel i funktionen "Internt spänningsskydd". Funktionen "Internt spänningsskydd" tas bort. Ett icke kvitterbart STOP A löses ut.
9999: Följdreaktion till störning F30611.

Åtgärd:

- Välj och välj åter bort säkert frånslaget moment.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Byt ut berörd motormodul/hydraulikmodul.

För störvärde = 1020:

- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.
- Byt ut motormodulen/hydraulikmodulen.

För störvärde = 9999:

- Genomför diagnos för den befintliga störningen F30611.

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

MM: Motormodul

SI Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (säkert frånslaget moment) / SH: Safe standstill (säkert stillestånd)

230611 <Ortsuppgift>SI P2: Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

- Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på processor 2 har upptäckt ett fel i den korsvisa datajämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna och löst ut STOP F.
- Som följd av denna störning ges efter att den parameterade övergångstiden (p9858) har löpt ut störning F30600 (SI P2: STOP A utlöst) ut.
- Störvärde (r0949, decimal tolkning):
- 0: Stoppbegäran från kontrollenheten.
- 1 ... 999:
- Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till denna störning. Detta nummer visas även i r9895.
- 1: SI övervakningstakt (r9780, r9880).
- 2: SI frigivning säkra funktioner (p9601,p9801). Endast de bitar som stöds jämförs korsvis.
- 3: SI SGE-omkoppling toleranstid (p9650, p9850).
- 4: SI övergångstid STOP F till STOP A (p9658, p9858).
- 6: SI Motion frigivning säkra funktioner (p9501, internt värde).
- 7: SI fördröjningstid för STO vid säkert stopp 1 (p9652, p9852).
- 8: SI PROFIsafe-adress (p9610, p9810).
- 9: SI insvängningstid för STO/SBC/SS1 (HM) (p9651, p9851).
- 10: SI fördröjningstid för utlösning av STO vid ESR (p9697, p9897).
- 11: SI HLA spärrventil återkopplingskontakt konfiguration (p9626, p9826).
- 12: SI HLA spärrventil väntetid tillslag (p9625[0], p9825[0]).
- 13: SI HLA spärrventil väntetid fränslag (p9625[1], p9825[1]).
- 14: SI PROFIsafe telegramval (p9611, p9811).
- 1000: Kontrolltimern har löpt ut.
- Inom tiden av ca. 5 x p9650 har alternativt följande fastställts:
- För många signalväxlingar har inträffat på hydraulikmodulens STO-plint.
 - Via PROFIsafe/TM54F har STO utlösts för ofta (även som följdreaktion).
- 1001, 1002: Initialiseringsfel ändringstimer/kontrolltimer.
- 1950: Modultemperaturen utanför det tillåtna temperaturområdet.
- 1951: Modultemperaturen inte plausibel.
- 2000: Status för STO-valet olika på de båda övervakningskanalerna.
- 2001: Återkopplingen av STO-fränslaget är olika på de båda övervakningskanalerna.
- 2002: Statusen för fördröjningstidern SS1 på de båda övervakningskanalerna olika (timerns status i p9650/p9850).
- 2003: Statusen för STO-plintarna olika på de båda övervakningskanalerna.
- 6000 ... 6999:
- Fel i PROFIsafe-styrningen.
- Vid dessa störvärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.
- Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711.

Åtgärd:	För störvärde = 1 ... 5 och 7 ... 999: - Kontrollera den korsvisa jämförelsen av data, som har lett till STOP F. - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 6: - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 1000: - Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna (SGE) på kontrollenheten (kontaktproblem). - PROFIsafe: Åtgärda kontaktproblem/störningar på PROFIBUS-mastern/PROFINET-kontrollern. - Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna på TM54F (kontaktproblem). - Kontrollera och öka eventuellt toleranstiden för F-DI-omkopplingen (p9650, p9850). För störvärde = 1001, 1002: - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 1950: - Kör modulen i tillåtet område. - Kontrollera modulfläkten, byt ut berörd hydraulikmodul. För störvärde = 1951: - Kör modulen i tillåtet område. - Byt ut berörd hydraulmodul. För störvärde = 2000, 2001, 2002, 2003: - Kontrollera och eventuellt öka toleranstiden för SGE-omkopplingen (p9650/p9850, p9652/p9852). - Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna (SGE) (kontaktproblem). - Kontrolera orsaken till STO-valet i r9872. Vid aktiva SMM-funktioner (p9501 = 1) kan STO-valet även komma via dessa funktioner. - Byt ut berörd hydraulikmodul. Upplysning: Efter att felorsaken åtgärdats och efter korrekt val/bortval av STO kan denna störning kvitteras. För störvärde = 6000 ... 6999: Se meddelandevärdenas beskrivning i Safety-meddelande C01711. Upplysning: CU: Kontrollenhet ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång) HM: Hydraulikmodul MM: Motormodul SGE: Säkerhetsrelaterad ingång SI: Safety Integrated SMM: Säker rörelseövervakning SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (säkert frånslaget moment) / SH: Safe standstill (säkert stillestånd)
----------------	---

230611 <Ortsuppgift>SI P2: Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på processor 2 har upptäckt ett fel i den korsvisa datajämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna och löst ut STOP F.

Som följd av denna störning ges efter att den parameterade övergångstiden (p9858) har löpt ut störning F30600 (SI P2: STOP A utlöst) ut.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

0: Stoppbegäran från kontrollenheten.

1 ... 999:

Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till denna störning. Detta nummer visas även i r9895.

1: SI övervakningstakt (r9780, r9880).

2: SI frigivning säkra funktioner (p9601,p9801). Endast de bitar som stöds jämförs korsvis.

3: SI SGE-omkoppling toleranstid (p9650, p9850).

4: SI övergångstid STOP F till STOP A (p9658, p9858).

5: SI Frigivning säker bromsstyrning (p9602, p9802).

6: SI Motion frigivning säkra funktioner (p9501, internt värde).

7: SI fördröjningstid för STO vid säkert stopp 1 (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe-adress (p9610, p9810).

9: SI insvängningstid för STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).

10: SI fördröjningstid för utlösning av STO vid ESR (p9697, p9897).

11: SI säker bromsadaptermode, BICO-koppling (p9621, p9821).

12: SI säker bromsadapter relä tillslagstid (p9622[0], p9822[0]).

13: SI säker bromsadapter relä fränslagstid (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe telegramval (p9611, p9811).

1000: Kontrolltimern har löpt ut.

Inom tiden av ca. 5 x p9650 har alternativt följande fastställts:

- För många signalväxlingar har inträffat på motormodulens plint EP.
- Via PROFIsafe/TM54F har STO utlösts för ofta (även som följdreaktion).
- Den säkra impulsraderingen (r9723.9) utlösts för ofta (även som följdreaktion).

1001, 1002: Initialiseringsfel ändringstimer/kontrolltimer.

1950: Modultemperaturen utanför det tillåtna temperaturområdet.

1951: Modultemperaturen inte plausibel.

1952: S120M: Hårdvara åtkomstfel.

2000: Status för STO-valet olika på de båda övervakningskanalerna.

2001: Återkopplingen av STO-fränslaget är olika på de båda övervakningskanalerna.

2002: Statusen för fördröjningstimen SS1 på de båda övervakningskanalerna olika (timerns status i p9650/p9850).

2003: Statusen för STO-plintarna olika på de båda övervakningskanalerna.

6000 ... 6999:

Fel i PROFIsafe-styrningen.

Vid dessa störvärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711.

Åtgärd:	För störvärde = 1 ... 5 och 7 ... 999: - Kontrollera den korsvisa jämförelsen av data, som har lett till STOP F. - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 6: - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 1000: - Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna (SGE) på kontrollenheten (kontaktproblem). - PROFIsafe: Åtgärda kontaktproblem/störningar på PROFIBUS-mastern/PROFINET-kontrollern. - Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna på TM54F (kontaktproblem). - Kontrollera och öka eventuellt toleranstiden för F-DI-omkopplingen (p9650, p9850). För störvärde = 1001, 1002: - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 1950: - Kör modulen i tillåtet område. - Kontrollera modulfläkten, byt ut berörd motormodul. För störvärde = 1951: - Kör modulen i tillåtet område. - Byt ut berörd motormodul. För störvärde = 1952: - Byt ut berörd motormodul. För störvärde = 2000, 2001, 2002, 2003: - Kontrollera och eventuellt öka toleranstiden för SGE-omkopplingen (p9650/p9850, p9652/p9852). - Kontrollera inkopplingen av de säkerhetsrelaterade ingångarna (SGE) (kontaktproblem). - Kontrollera orsaken till STO-valet i r9872. Vid aktiva SMM-funktioner (p9501 = 1) kan STO-valet även komma via dessa funktioner. - Byt ut berörd motormodul. Upplysning: Efter att felorsaken åtgärdats och efter korrekt val/bortval av STO kan denna störning kvitteras. För störvärde = 6000 ... 6999: Se meddelandevärdenas beskrivning i Safety-meddelande C01711. Upplysning: CU: Kontrollenhet EP: Enable Pulses (impulsfrigivning) ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång) MM: Motormodul SGE: Säkerhetsrelaterad ingång SI: Safety Integrated SMM: Säker rörelse övervakning SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (säkert fränslaget moment) / SH: Safe standstill (säkert stillestånd)
----------------	--

230620 <Ortsuppgift>SI P2: Säkert fränkopplat moment aktivt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionen "Säkert fränslaget moment" STO hos grundfunktionerna har valts på övervakningskanal 2 via ingångsplintar och är aktiv.
 Uppllysning:
 - Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.
 - Detta meddelande ges inte ut vid STO-val via de utökade funktionerna.

Åtgärd: Ingen nödvändig.
 Uppllysning:
 MM: Motormodul
 SI: Safety Integrated
 STO: Safe Torque Off (Säkert fränkopplat moment) / SH: Safe standstill (Säkert stopp)

230621 <Ortsuppgift>SI P2: Säkert stopp 1 aktivt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionen "Säkert stopp 1" (SS1) har valts på övervakningskanal 2 och är aktiv.

Uppllysning:
 Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Åtgärd: Inget nödvändigt.

Uppllysning:
 MM: Motormodul
 SI: Safety Integrated
 SS1: Säkert stopp 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204)

230625 <Ortsuppgift>SI P2: Livstecken i Safety-datana felaktigt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på övervakningskanal 2 har upptäckt ett fel i Safety-datanas livstecken mellan de båda övervakningskanalerna och löst ut STOP A.
 - DRIVE-CLiQ-kommunikationen är störd eller har fallit bort.
 - Ett tidsdelsspill hos Safety-mjukvaran har uppstått.
 - Frigivningen av säkerhetsfunktionerna på de båda övervakningskanalerna är inkonsistent (p9601 = 0, p9801 <> 0).
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Endast för Siemens-intern diagnos.

Åtgärd:
 - Välj och välj åter bort säkert fränslaget moment.
 - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
 - Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan de både övervakningskanalerna och vid behov genomför diagnos för de inträffade störningarna.
 - Välj bort inte ovillkorligen nödvändiga servofunktioner.
 - Minska antalet servon.
 - Kontrollera EMC-riktigheten på elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.
 - Kontrollera och vid behov korrigerar frigivningen av säkerhetsfunktionerna för de båda övervakningskanalerna (p9601, p9801).
 Uppllysning:
 CU: Kontrollenhet
 MM: Motormodul
 SI: Safety Integrated

230630 <Ortsuppgift>SI P2: Bromsstyrningen felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" på motormodulen (MM) har upptäckt ett fel i bromsstyrningen och löst ut STOP A.

- Motorkabelns skärmning är inte korrekt.

- Defekt i motormodulens bromsstyrningskrets.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

10:

Fel vid förloppet "Öppna broms".

- Parameter p1278 felaktigt inställd.

- Bromsen inte ansluten eller ledningsbrott (kontrollera vid p1278 = 1 och p9602/p9802 = 0 (SBC frånslaget) att bromsen öppnar).

- Bromsledningen har jordfel.

30:

Fel vid förloppet "Slut broms".

- Bromsen inte ansluten eller ledningsbrott (kontrollera vid p1278 = 1 och p9602/p9802 = 0 (SBC frånslaget) att bromsen öppnar).

- Kortslutning i bromsens lindning.

40:

Fel vid tillståndet "Broms sluten"

60, 70:

Fel i kontrollenhetens bromsstyrning eller kommunikationsstörning mellan kontrollenhet och motormodul (bromsstyrning).

81: Säker bromsadapter: Fel i tillståndet "Broms sluten".

82: Säker bromsadapter: Fel vid förloppet "Öppna broms".

83: Säker bromsadapter: Fel vid förloppet "Slut broms".

84, 85:

Säker bromsadapter:

Fel i kontrollenhetens bromsstyrning eller kommunikationsstörning mellan kontrollenhet och motormodul (bromsstyrning).

90:

Bromsen lossad för serviceändamål (X4).

91:

Fel vid förloppet "Öppna broms".

- Bromsen inte ansluten eller ledningsbrott (kontrollera vid p1278 = 1 och p9602/p9802 = 0 (SBC frånslaget) att bromsen öppnar).

Åtgärd:

- Kontrollera parameter p1278 (med SBC är endast p1278 = 0 tillåtet).

- Välj och välj åter bort säkert frånslaget moment.

- Kontrollera motorhållbromsens anslutning.

- Kontrollera motorhållbromsens funktion.

- Kontrollera om det föreligger störningar i DRIVE-CLiQ-kommunikationen mellan kontrollenheten och den berörda motormodulen och vid behov genomför diagnos av de berörda störningarna.

- Kontrollera att skåppbyggnaden och ledningsdragningen är enligt EMC-riktlinjerna (t.ex. att motorkabelns och bromsledningens skärmar är förbundna med skärmblecket resp. att motorkontakten är fastskruvad i huset).

- Byt ut berörd motormodul.

Drift med säker bromsmodul resp. säker bromsadapter:

- Kontrollera den säkra bromsmodulens resp. den säkra bromsadapterns anslutning.

- Byt ut den säkra bromsmodulen resp. den säkra bromsadaptern.

Upplysning:

MM: Motormodul

SBC: Safe Brake Control (säker bromsstyrning)

SI: Safety Integrated

230631 <Ortsuppgift>Bromsstyrning: Extern lossning aktiv**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** För monteringsändamål är bromsen försörjd och lossad med spänning via plint X4.1.**Åtgärd:** Vid behov, tag åter bort spänningsförsörjningen på plint X4.1.**230640 <Ortsuppgift>SI P2: Fel i urkopplingsväg hos den andra kanalen****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Hydraulikmodulen har upptäckt ett fel i kommunikationen med den överordnade styrningen resp. med TM54F för överföringen av den säkerhetsrelevanta informationen.

Uppllysning:

Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: För den överordnade styrningen gäller:

- Kontrollera och vid behov kalibrera PROFIsafe-adressen i den överordnade styrningen och hydraulikmodulen.
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

För TM54F genomför följande steg:

- Starta kopierfunktionen för nodidentifiering (p9700 = 1D hex).
- Bekräfta hårdvaru-CRC (p9701 = EC hex).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

För parallellkoppling gäller:

- Kontrollera och vid behov kalibrera PROFIsafe-adressen i de båda övervakningskanalerna.
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Allmänt gäller:

- Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara.

Uppllysning:

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

Se även: p9810

230640 <Ortsuppgift>SI P2: Fel i urkopplingsväg hos den andra kanalen**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Motormodulen har upptäckt ett fel i kommunikationen med den överordnade styrningen resp. TM54F för överföring av säkerhetsrelevant information eller kommunikationen mellan parallellkopplade motormoduler är störd.

Uppllysning:

Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: För den överordnade styrningen gäller:

- Kontrollera och vid behov kalibrera PROFIsafe-adressen i den överordnade styrningen och motormodulen.
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

För TM54F genomför följande steg:

- Starta kopierfunktionen för nodidentifiering (p9700 = 1D hex).
- Bekräfta hårdvaru-CRC (p9701 = EC hex).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

För parallellkoppling gäller:

- Kontrollera och vid behov kalibrera PROFIsafe-adressen i de båda övervakningskanalerna.
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Allmänt gäller:

- Uppgradera motormodulens mjukvara.

Upplysning:

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

Se även: p9810

230649 <Ortsuppgift>SI P2: Mjukvarufel internt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Ett internt fel har uppstått i Safety Integrated mjukvaran på övervakningskanal 2.

Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Återupprepa idrifttagningen av funktionen Safety Integrated och genomför POWER ON.
- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut motormodulen/hydraulikmodulen.

Upplysning:

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

230650 <Ortsuppgift>SI P2: Acceptanstest krävs

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Funktionen "Safety Integrated" på övervakningskanal 2 kräver en acceptanstest. Upplysning: Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 130: Safety-parametrar för övervakningskanal 2 finns inte. Upplysning: Denna störning ges alltid ut vid första idrifttagningen av Safety Integrated. 1000: Bör- och är-checksumman på övervakningskanal 2 inte identiska (uppstart). - På grund av den ändrade scannertiden hos strömregulatorn (p0115[0]) har taktiden för Safety Integrated grundfunktioner (r9880) anpassats. - Ställ in Safety-parametrarna offline och ladda ner i kontrollenheten. - En nedladdning har genomförts till SINAMICS, vilkens programvaruversion hos övervakningskanal 2 ännu inte motsvarar den aktuella versionen. Begäran att slå av DRIVE-CLiQ-komponenten A1007 fanns efter nedladdningen. - Minst ett checksummakontrollerat data är defekt. 2000: Bör- och är-checksumman på övervakningskanal 2 inte identiska (idrifttagningsmode). - Bör- och är-checksumman på övervakningskanal 2 inte rätt inmatade (p9899 skild från r9898). 2003: Acceptanstest krävs på grund av ändring av en Safety-parameter. 2005: Safety-loggboken har fastställt, att Safety-checksumman har ändrat sig. En acceptanstest krävs. 3003: Acceptanstest krävs på grund av ändring av en hårdvaru-relaterad Safety-parameter. 9999: Földreaktion på en annan under uppstarten uppkommen Safety-störning, vilken kräver en acceptanstest.
Åtgärd:	För störvärde = 130: - Genomför Safety-idrifttagning. För störvärde = 1000: - Kontrollera taktiden för Safety Integrated grundfunktioner (r9880) och anpassa börchecksumman (p9899). - Genomför en förnyad Safety-idrifttagning. - Aktivera Safety-parametrar för berört servo med STARTER (ändra inställningar, kopiera parametrar, aktivera inställningar). - Stäng av och sätt på servoenheten och DRIVE-CLiQ-komponenterna. Om A30650 fortfarande finns, genomför en förnyad nedladdning. - Byt minneskort eller kontrollenhet. För störvärde = 2000: - Kontrollera Safety-parametrarna på övervakningskanal 2 och anpassa börchecksumman (p9899). För störvärde = 2003, 2005: - Genomför en acceptanstest och skapa ett acceptansprotokoll. Proceduren för acceptanstesten såväl som ett exempel på ett acceptansprotokoll kan hittas i följande litteratur. SINAMICS S120 Funktionshandbok Safety Integrated För störvärde = 3003: - Genomför funktionskontroll av den ändrade hårdvaran och skapa ett acceptansprotokoll. Proceduren för acceptanstesten såväl som ett exempel på ett acceptansprotokoll kan hittas i följande litteratur. SINAMICS S120 Funktionshandbok Safety Integrated För störvärde = 9999: - Genomför diagnos för den andra närvarande Safety-störningen. Upplysning: MM: Motormodul SI: Safety Integrated Se även: p9799, p9899

230651 <Ortsuppgift>SI P2: Synkronisation med kontrollenheten misslyckades**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Den servointegrerade funktionen "Safety Integrated" kräver en synkronisation av Safety-tidsdelen på båda övervakningskanalerna. Denna synkronisation har misslyckats.

Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.

- Uppgrader kontrollenhetens mjukvara.

Upplysning:

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

230652 <Ortsuppgift>SI P2: Otillåten övervakningscykel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Safety Integrated övervakningstakten kan på grund av de i systemet anfordrade kommunikationsvillkoren inte innehållas.

Upplysning:

Denna störning leder till ett ej kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Om störning F01652 uppträder samtidigt använd den där beskrivna åtgärden.

- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens programvara till en senare version.

Upplysning:

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

230655 <Ortsuppgift>SI P2: Avstämning av övervakningsfunktioner

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Ett fel har uppstått vid Safety Integrated övervakningsfunktioners jämförelse mellan de båda övervakningskanalerna. Inget gemensamt block för stödda SI-övervakningsfunktioner kunde fastställas.

- DRIVE-CLiQ-kommunikationen är störd eller har fallit bort.

- Inkompatibla Safety Integrated mjukvaruutgåvor i kontrollenheten och motormodulen/hydraulikmodulen.

Upplysning:

Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.

- Uppgrader kontrollenhetens mjukvara.

- Kontrollera EMC-riktigheten av elskåppbyggnaden och kabelförläggningen.

Upplysning:

CU: Kontrollenhet

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

230656 <Ortsuppgift>SI P2: Parameter motormodul felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Vid åtkomsten av Safety Integrated parametrar för övervakningskanal 2 i det icke flyktiga minnet har ett fel uppstått.
Upplysning:

Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

129:

- Safety-parametrar för övervakningskanal 2 skadade.

- Servo med frigivna säkerhetsfunktioner har möjligtvis kopierats offline med idrifttagningsmjukvaran och projektet har laddats ned.

131: Internt mjukvarufel hos kontrollenheten.

255: Internt mjukvarufel hos motormodulen/hydraulikmodulen.

Åtgärd:

- Genomför ny Safety-idrifttagning.

- Uppgradera kontrollenhetens mjukvara.

- Uppgradera motormodulens/hydraulikmodulens mjukvara.

- Byt minneskort eller kontrollenhet.

För störvärde = 129:

- Aktivera Safety-idrifttagningsmode (p0010 = 95).

- Anpassa PROFIsafe-adressen (p9610).

- Starta kopierfunktionen för SI-parametrar (p9700 = D0 hex).

- Bekräfta dataändringarna (p9701 = DC hex).

- Avsluta Safety-idrifttagningsmode (p0010 = 0).

- Spara alla parametrar (p0977 = 1 eller "Kopiera RAM till ROM").

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Upplysning:

MM: Motormodul

SI: Safety Integrated

230657 <Ortsuppgift>SI P2: PROFIsafe-telegramnummer ogiltigt**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** POWER ON**Orsak:** Det i parameter p9811 inställda PROFIsafe-telegramnumret är ogiltigt.
För frigiven PROFIsafe (p9801.3 = 1) måste i p9811 ett telegramnummer större än noll vara inmatat.

Upplysning:

Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Se även: p9611, p60022

Åtgärd: Kontrollera inställningen av telegramnumret (p9811).**230659 <Ortsuppgift>SI P2: Skrivuppdrag för parameter avvisad****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak:	Skrivuppdraget för en eller flera Safety Integrated parametrar på övervakningskanal 2 har avvisats. Upplysning: Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 10: Ett försök har gjorts att frige funktionen STO, trots att detta inte kan stödjas. 13: Ett försök har gjorts att frige funktionen SS1, trots att detta inte kan stödjas. 14: Ett försök har gjorts att frige säker rörelseövervakning med överordnad styrning, trots att detta inte kan stödjas. 15: Ett försök har gjorts att frige servointegrerade rörelseövervakningar, trots att detta inte kan stödjas. 16: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-kommunikationen, trots att detta inte kan stödjas eller den insatt PROFIsafe-drivrutinens version är olika på de båda övervakningskanalerna. 18: Ett försök har gjorts att frige funktionen PROFIsafe för grundfunktioner, trots att detta inte kan stödjas. 19: Ett försök har gjorts att för ESR frige fördröjningen av impulsraderingen, trots att detta inte kan stödjas. 27: Ett försök har gjorts att aktivera grundfunktioner med styrning via TM54F, trots att detta inte kan stödjas. 33: Ett försök har gjorts att frige servointegrerade rörelseövervakningar utan val (p9601.5, p9801.5), trots att detta inte kan stödjas. Se även: r9771, r9871
Åtgärd:	För störvärde = 10, 13, 14, 15, 16, 18, 19: - Kontrollera om störningar föreligger i Safety-funktionsjämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (F01655, F30655) och genomför vid behov diagnos av de inträffade störningarna. - Sätt in en hydraulikmodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 33: - Välj bort servointegrerade rörelseövervakningar utan val (p9601.5, p9801.5) och välj säkra funktioner, som stöds (se p9771/p9871). eller: - Sätt in hydraulikmodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera hydraulikmodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. Upplysning: CU: Kontrollenhet ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång) MM: Motormodul SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (säkert fränslaget moment) / SH: Safe standstill (säkert stillestånd)

230659 <Ortsuppgift>SI P2: Skrivuppdrag för parameter avvisad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Skrivuppgdraget för en eller flera Safety Integrated parametrar på övervakningskanal 2 har avvisats. Upplysning: Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 10: Ett försök har gjorts att frige funktionen STO, trots att detta inte kan stödjas. 11: Ett försök har gjorts att frige funktionen SBC, trots att detta inte kan stödjas. 13: Ett försök har gjorts att frige funktionen SS1, trots att detta inte kan stödjas. 14: Ett försök har gjorts att frige säker rörelseövervakning med överordnad styrning, trots att detta inte kan stödjas. 15: Ett försök har gjorts att frige servointegrerade rörelseövervakningar, trots att detta inte kan stödjas. 16: Ett försök har gjorts att frige PROFIsafe-kommunikationen, trots att detta inte kan stödjas eller den insatt PROFIsafe-drivrutinens version är olika på de båda övervakningskanalerna. 18: Ett försök har gjorts att frige funktionen PROFIsafe för grundfunktioner, trots att detta inte kan stödjas. 19: Ett försök har gjorts att för ESR frige fördröjningen av impulsraderingen, trots att detta inte kan stödjas. 27: Ett försök har gjorts att aktivera grundfunktioner med styrning via TM54F, trots att detta inte kan stödjas. Se även: r9771, r9871
Åtgärd:	För störvärde = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19: - Kontrollera om störningar föreligger i Safety-funktionsjämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (F01655, F30655) och genomför vid behov diagnos av de inträffade störningarna. - Sätt in en motormodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. För störvärde = 33: - Välj bort servointegrerade rörelseövervakningar utan val (p9601.5, p9801.5) och välj säkra funktioner, som stöds (se p9771/p9871). eller: - Sätt in motormodul, som stödjer den önskade funktionen. - Uppgradera motormodulens mjukvara. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. Upplysning: CU: Kontrollenhet ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång) MM: Motormodul SBC: Safe Brake Control (säker bromsstyrning) SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (motsvarar stoppkategori 1 enligt EN60204) STO: Safe Torque Off (säkert fränslaget moment) / SH: Safe standstill (säkert stillestånd)

230662 <Ortsuppgift>Fel i den interna kommunikationen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett fel i den modulinterna kommunikationen har uppstått.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

230664 <Ortsuppgift>Fel i uppstartfasen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	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:	AV2
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Ett fel har uppstått i uppstartfasen. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Uppdatera programvaran till en senare version. - Kontakta Hotline.

230665 <Ortsuppgift>SI P2: Systemet är defekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: En defekt har upptäckts i systemet före den senaste eller i aktuell uppstart. Vid behov har en ny uppstart (reset) genomförts.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
200000 hex, 400000 hex:
- Fel i aktuell uppstart/drift.
2 hex:
- Parameter p9500 och p9300 är inte lika (om samtidigt Safety-meddelandet C30711 visas).
Ytterligare värden:
- Defekt före den senaste uppstarten av systemet.

Åtgärd: - Genomför POWER ON (från-/tillslag)
- Uppdatera programvaran till yngre version.
Kontakta Hotline.
För störvärde = 2:
- Kontrollera likheten för parameter p9500 och p9300 (om Safety-meddelande C30711 samtidigt visas).
För störvärde = 400000 hex:
- Säkerställ att kontrollenheten är förbunden med effektmodulen.

230666 <Ortsuppgift>SI Motion P2: statisk 1-signal på F-DI för säker kvittering

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: På den i p10106 parameterade F-DI är en logisk 1-signal närvarande längre än 10 sekunder.
När en F-DI används för säker kvittering och ingen kvittering genomförs, måste statiskt en logisk "0" vara närvarande.
Härigenom förhindras en oavsiktlig säker kvittering (resp. signalen "Internal Event Acknowledge") när ett kabelbrott uppstår eller en av de båda digitalingångarna är instabil.

Åtgärd: Sätt den felsäkra digitalingången (F-DI) till logisk 0-signal (p10106).
Upplysning:
F-DI: Failsafe Digital Input (Felsäker digital ingång)

230672 <Ortsuppgift>SI P2: Inkompatibel kontrollenhetsmjukvara

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	Den aktuella kontrollenhetens mjukvara stödjer inte de säkra servobaserade rörelseövervakningarna. Upplysning: Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för siemensintern feldiagnos.
Åtgärd:	- Kontrollera om störningar föreligger i Safety-funktionsjämförelsen mellan de båda övervakningskanalerna (F01655, F30655) och genomför vid behov diagnos av de inträffade störningarna. - Sätt in en kontrollenhet, som stödjer den säkra rörelseövervakningen. - Uppgradera kontrollenhetens mjukvara. Upplysning: SI: Safety Integrated

230674	<Ortsuppgift>SI Motion P2: Safety-funktion stöds inte av PROFIsafe-telegram
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Den i p9301 och p9801 frigivna övervakningsfunktionen stöds inte av det aktuella inställda PROFIsafe-telegrammet (p9811). Upplysning: Denna störning leder inte till någon Safety-stoppreaktion. Störvärde (r0949, bitvis tolkning): Bit 24 = 1: Överföring av SLS-gränsvärden via PROFIsafe stöds inte (p9301.24). Bit 25 = 1: Överföring av säker position via PROFIsafe stöds inte (p9301.25). Bit 26 = 1: Växlestegsomkoppling via PROFIsafe stöds inte (p9301.26).
Åtgärd:	- Välj bort berörd övervakningsfunktion (p9301, p9801). - Ställ in passande PROFIsafe-telegram (p9811). Upplysning: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) SP: Safe Position (säker position)

230680	<Ortsuppgift>SI Motion P2: Checksummafel säkra övervakningar
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den av motormodulen/hydraulikmodulen beräknade och i r9398 inmatade är-checksumman för de säkerhetsrelevanta parametrarna stämmer inte överens med den vid senaste maskinöverlåtelsen lagrade bör-checksumman i p9399. Säkerhetsrelevanta parametrar har ändrats eller ett fel föreligger. Upplysning: Denna störning leder till ett kvitterbart STOP A. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Checksummafel hos SI-parametrar för rörelseövervakning. 1: Checksummafel hos SI-parametrar för komponenttillordning.

- Åtgärd:**
- Kontrollera och vid behov korrigera säkerhetsrelevanta parametrar.
 - Sätt börchecksumma till ärchecksumma.
 - Utför funktionen "Kopiera RAM till ROM".
 - Genomför POWER ON, om Safety-parametrar, som kräver POWER ON, har ändrats.
 - Genomför acceptanstest.

230681 <Ortsuppgift>SI Motion P1: Parametervärde felaktigt

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Parametern kan inte parametreras med detta värde.

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon Safety-stopreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

yyyyxxx dec: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Parameter

yyyy = 0:

Inga ytterligare informationer finns.

xxxx = 9301:

Frigivning av funktionen "n < nx hysteres och filtrering" (p9301.16) är inte tillåten i kombination med funktionen "Utökade funktioner utan val" (p9801.5).

xxxx = 9301 och yyyy = 8:

Referensering via SCC (p9301.27 = 1) är frigiven utan frigivning av en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9301.1 eller p9301.2).

xxxx = 9334 eller 9335:

Gränsvärdena för SLP har beloppsmässigt ställts in för högt.

xxxx = 9801 och yyyy = 1:

Är servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9801.5 = 1) frigivna, så är PROFIsafe (p9801.3 = 1) inte möjligt.

xxxx = 9801 och yyyy = 2:

Utökade funktioner utan val (p9801.5 = 1) är frigivna utan frigivning av servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2).

xxxx = 9801 och yyyy = 5:

Överföringen av SLS-gränsvärden via PROFIsafe (p9301.24) är frigiven utan frigivning av PROFIsafe.

xxxx = 9801 och yyyy = 6:

Överföringen av den säkra positionen via PROFIsafe (p9301.25) är frigiven utan frigivning av PROFIsafe.

xxxx = 9801 och yyyy = 7:

Växlestegens säkra omkoppling (p9301.26 = 1) är frigiven utan att PROFIsafe är frigiven.

Åtgärd: Korrigera parametern (i förekommande fall även på den andra övervakningskanalen, p9601).
Upplysning:
Vid olika värden i de båda övervakningskanalerna starta kopierfunktionen för SI-parametrar på servot (p9700 = 57 hex).
För xxxx = 9301:
Korrigera parametrarna p9501.16 och p9301.16 eller välj bort de utökade funktionerna utan val (p9801.5).
För xxxx = 9501 och yyyy = 8:
Spärra referensering via SCC (p9501.27 = 1) eller frigge en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).
För xxxx = 9317:
Kontrollera dessutom p9316.0.
För xxxx = 9334 eller 9335:
Reducera de beloppsmässiga gränsvärdena för SLP.
För xxxx = 9801:
yyyy = 1:
Frigge endast servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9801.5 = 1) eller endast PROFIsafe (p9801.3 = 1).
yyyy = 2:
Frigge servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).
yyyy = 5:
För överföringen av SLS-gränsvärdena via PROFIsafe (p9301.24 = 1) frigge även PROFIsafe (p9801.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).
yyyy = 6:
För den säkra positionen via PROFIsafe (p9301.25 = 1) frigge även PROFIsafe (p9801.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).
yyyy = 7:
För växelstegets säkra omkoppling (p9301.26 = 1) frigge även PROFIsafe (p9801.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).

230681 <Ortsuppgift>SI Motion P1: Parametervärde felaktigt

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Parametern kan inte parametreras med detta värde.

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon Safety-stopreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

yyyyxxx dec: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Parameter

yyyy = 0:

Inga ytterligare informationer finns.

xxxx = 9301:

Frigivning av funktionen "n < nx hysteres och filtrering" (p9301.16) är inte tillåten i kombination med funktionen "Utökade funktioner utan val" (p9801.5).

xxxx = 9301 och yyyy = 8:

Referenserig via SCC (p9301.27 = 1) är frigiven utan frigivning av en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9301.1 eller p9301.2).

xxxx = 9334 eller 9335:

Gränsvärdena för SLP har beloppsmässigt ställts in för högt.

xxxx = 9385:

För Safety utan givare och synkronmotor måste p9385 = 4 vara inställt.

xxxx = 9801 och yyyy = 1:

Är servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9801.5 = 1) frigivna, så är PROFIsafe (p9801.3 = 1) inte möjligt.

xxxx = 9801 och yyyy = 2:

Utökade funktioner utan val (p9801.5 = 1) är frigivna utan frigivning av servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2).

xxxx = 9801 och yyyy = 3:

Onboard F-DI är frigivna utan frigivning av servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2).

xxxx = 9801 och yyyy = 5:

Överföringen av SLS-gränsvärden via PROFIsafe (p9301.24) är frigiven utan frigivning av PROFIsafe.

xxxx = 9801 och yyyy = 6:

Överföringen av den säkra positionen via PROFIsafe (p9301.25) är frigiven utan frigivning av PROFIsafe.

xxxx = 9801 och yyyy = 7:

Växlestegens säkra omkoppling (p9301.26 = 1) är frigiven utan att PROFIsafe är frigiven.

Åtgärd: Korrigera parametern (i förekommande fall även på den andra övervakningskanalen, p9601).
 Uppllysning:
 Vid olika värden i de båda övervakningskanalerna starta kopierfunktionen för SI-parametrar på servot (p9700 = 57 hex).
 För xxxx = 9301:
 Korrigera parametrarna p9501.16 och p9301.16 eller välj bort de utökade funktionerna utan val (p9801.5).
 För xxxx = 9501 och yyyy = 8:
 Spärra referensering via SCC (p9501.27 = 1) eller frigge en absolut rörelseövervakningsfunktion (p9501.1 eller p9501.2).
 För xxxx = 9317:
 Kontrollera dessutom p9316.0.
 För xxxx = 9334 eller 9335:
 Reducera de beloppsmässiga gränsvärdena för SLP.
 För xxxx = 9801:
 yyyy = 1:
 Frige endast servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1) och utökade funktioner utan val (p9801.5 = 1) eller endast PROFIsafe (p9801.3 = 1).
 yyyy = 2, 3:
 Frige servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).
 yyyy = 5:
 För överföringen av SLS-gränsvärdena via PROFIsafe (p9301.24 = 1) frigge även PROFIsafe (p9801.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).
 yyyy = 6:
 För den säkra positionen via PROFIsafe (p9301.25 = 1) frigge även PROFIsafe (p9801.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).
 yyyy = 7:
 För växelstegets säkra omkoppling (p9301.26 = 1) frigge även PROFIsafe (p9801.3 = 1) och servointegrerade rörelseövervakningar (p9801.2 = 1).

230682 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Övervakningsfunktion stöds inte

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den i p9301, p9501, p9601 eller p9801 frigivna övervakningsfunktionen stöds inte i denna programvaruversion.

Uppllysning:

Detta meddelande leder inte till någon Safety-stopreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

2: Övervakningsfunktion SCA stöds inte (p9301.7 och p9301.8 ... 15).

3: Övervakningsfunktion SLS-övermanning stöds inte (p9301.5).

6: Frigivning ärvärdessynkronisation stöds inte (p9301.3).

9: Övervakningsfunktion stöds inte av programvaran eller frigivningsbit inte använd.

12: Driften av säkra funktioner med en överordnad styrning (t.ex. SINUMERK) stöds inte av denna kontrollenhet.

30: Hydraulikmodulens programvaruversion är äldre än kontrollenhetens version.

50: Förkortning av omkopplingstiden för SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) stöds inte.

Åtgärd: - Välj bort berörd övervakningsfunktion (p9301, p9501, p9601, p9801).

- Uppgradera hydraulikmodulens programvara.

Uppllysning:

SCA: Safe Cam (säkra nockar) / SN: Safe software cams (säkra mjukvarunockar)

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker reducerad hastighet)

Se även: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Övervakningsfunktion stöds inte**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Den i p9301, p9501, p9601, p9801, p9307 eller p9507 frigivna övervakningsfunktionen stöds inte i denna programvaruversion.

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon Safety-stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1: Övervakningsfunktion SLP stöds inte (p9301.1).

2: Övervakningsfunktion SCA stöds inte (p9301.7 och p9301.8 ... 15).

3: Övervakningsfunktion SLS-övermannig stöds inte (p9301.5).

4: Övervakningsfunktion extern ESR-aktivering stöds inte (p9301.4).

5: Övervakningsfunktion F-DI i PROFIsafe stöds inte (p9301.30).

6: Frigivning ärvärdessynkronisation stöds inte (p9301.3).

9: Övervakningsfunktion stöds inte av programvaran eller frigivningsbit inte använd.

12: Driften av säkra funktioner med en överordnad styrning (t.ex. SINUMERK) stöds inte av denna kontrollenhet.

24: Övervakningsfunktion SDI stöds inte.

26: Hysteres och filtrering för övervakningsfunktion SSM givarlöst stöds inte (p9301.16).

27: Onboard F-DI och F-DO stöds inte av denna hårdvara.

30: Motormodulens programvaruversion är äldre än kontrollenhetens version.

33: Säkra funktioner utan val stöds inte (p9601.5, p9801.5).

34: Säker position via PROFIsafe stöds inte av denna modul.

36: Funktionen "SS1E" stöds inte.

39: Säker växelstegsomkoppling stöds inte av denna modul eller av CU/MMs SW-version (p9501.26).

44: Referenspunktsökning via säker kontrollerad kanal stöds inte av denna modul/denna SW-version (p9501.27).

50: Förkortning av omkopplingstiden för SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) stöds inte.

Åtgärd: Välj bort den berörda övervakningsfunktionen (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507).

- Uppdatera motormodulens programvara.

Upplysning:

ESR: Extended Stop and Retract (utökat stopp och återgång)

SCA: Safe Cam (säkra nackar) / SN: Safe software cams (säkra mjukvarunackar)

SDI: Safe Direction (säker rörelseriktning)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägen)

SLS: Safely-Limited Speed (säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (säker låg hastighet)

SP: Safe Position (säker position)

SS1E: Safe Stop 1 externt (säkert stopp 1 med externt stopp)

Se även: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Ortsuppgift>SI Motion P2: SOS/SLS-frigivning saknas**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** I p9301 har de säkra grundfunktionerna 'SOS/SLS' inte frigivits, även om andra säkra övervakningar har frigivits.

Upplysning:

Detta meddelande leder inte till någon säker stoppreaktion.

Åtgärd: Frige funktionen "SOS/SLS" (p9301.0) och genomför POWER ON.
Uppllysning:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (Säker låg hastighet) / SG: Safely reduced speed (Säker reducerad hastighet)
SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp)
Se även: p9301

230684 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Säker begränsad position gränsvärdena omkastade

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: För funktionen "Säker begränsad position" (SLP) står i p9334 ett mindre värde än i p9335.

Uppllysning:

Denna störning leder inte till en säker stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

1: Gränsvärde SLP1 omkastade.

2: Gränsvärde SLP2 omkastade.

Se även: p9334, p9335

Åtgärd: - Ställ undre och övre gränsvärdet rätt (p9335, p9334).

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

Uppllysning:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägesbrytare)

230685 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Säker begränsad hastighet gränsvärde för stort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Gränsvärdet för funktionen "Säker begränsad hastighet" (SLS) är större än den hastighet som motsvarar en givarfrekvens på 500 kHz.

Uppllysning:

Detta meddelande leder inte till någon säker stoppreaktion.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Maximalt tillåten hastighet.

Åtgärd: Ställ gränsvärdet för SLS rätt och genomför POWER ON.

Uppllysning:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (Säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (Säker reducerad hastighet)

Se även: p9331

230688 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Ärvärdessynkronisation inte tillåtet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	- Frigivningen av ärvärdessynkronisation för ett 1-givarsystem är inte tillåten. - Samtidig frigivning av ärvärdessynkronisation och övervakningsfunktion med absolutreferens (SCA/SLP) är inte tillåten. - Samtidig frigivning av ärvärdessynkronisation och säker position via PROFIsafe är inte tillåten. Upplysning: Denna störning leder till ett icke kvitterbart STOP A.
Åtgärd:	- Välj antingen bort funktionen "Ärvärdessynkronisation" eller parametrera 2-givarsystem. - Välj antingen bort funktionen "Ärvärdessynkronisation" eller övervakningsfunktionerna med absolutreferens (SCA/SLP) och genomför en POWER ON. - Välj antingen bort funktionen "Ärvärdessynkronisation" eller frige inte "Säker position via PROFIsafe". Upplysning: SCA: Safe Cam (säkra nockar) / SN: Safe software cams (säkra mjukvarunockar) SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) /SE: Safe software limit switches (säkra mjukvaruändlägen) SP: Safe Position (säker position) Se även: p9501, p9526

230692 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Otillåtet parametervärde givarlöst

Meddelandevärde:	Parameter: %1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Parametern kan inte parametreras med detta värde, när rörelseövervakningen i p9306 är parametrerad givarlöst. Upplysning: Detta meddelande leder inte till någon Safety-stopreaktion. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternumret med felaktigt värde. Se även: p9301
Åtgärd:	- Korrigera den i störvärdet angivna parametern. - Vid behov välj bort den givarlösa övervakningsfunktionen för rörelse (p9306). Se även: p9301, p9501

230693 <Ortsuppgift>SI P2: Safety-parametrering ändrad varmstart/POWER ON nödvändig.

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Safety-parametrar har ändrats, vilka blir verksamma först efter en varmstart eller en POWER ON. Varning: Alla ändrade parametrar för de säkra rörelseövervakningsfunktionerna blir verksamma först efter en varmstart eller en POWER ON. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Safety-parametrarnas parameternummer, på grund av vilkens ändring en varmstart eller en POWER ON är nödvändig.
Åtgärd:	- Genomför varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Geomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). Upplysning: Före utförande av acceptanstest måste en POWER ON genomföras för alla komponenter.

230700 <Ortsuppgift>SI Motion P2: STOP A utlöst

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot stoppas med STOP A (STO via kontrollenhetens Safety-frånslagssträcka).

Möjliga orsaker:

- Stoppbegäran från kontrollenheten.
- STO inte aktiv efter parameterad tid (p9357) efter val av teststopp.
- Följdreaktion till meddelande C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR-gräns överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30714 "SI Motion MM: Säker begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30701 "SI Motion MM: STOP B utlöst".
- Följdreaktion till meddelande C01715 "SI Motion CU: Säker begränsad position överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30716 "SI Motion MM: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".

Åtgärd: - Åtgärda störningsorsaken på kontrollenheten.

- Kontrollera värdet i p9357, öka eventuellt värdet.
- Kontrollera kontrollenhetens frånslagssträcka (kontrollera DRIVE-CLiQ-kommunikationen).
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30706.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30714.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30701.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30715.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30716.
- Byt motormodul resp. effektmodul resp. hydraulikmodul.
- Byt kontrollenhet.

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:

SAM: Safe Acceleration Monitor (säker accelerationsövervakning)

SBR: Safe Brake Ramp (säker bromsrampsövervakning).

SI: Safety Integrated

230701 <Ortsuppgift>SI Motion P2: STOP B utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN (AV3)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot stoppades med STOP B (bromsning längs FRÄN3-rampen).

Som följd av denna störning ges efter att den i p9356 parameterade tiden löpt ut eller den i p9360 parameterade varvtalströskeln underskridits meddelandet C30700 "SI Motion MM: STOP A utlöst" ut.

Möjliga orsaker:

- Stoppbegäran från kontrollenheten.
- Följdreaktion till meddelande C30714 "SI Motion MM: Säker begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30711 "SI Motion MM: Defekt i en övervakningskanal".
- Följdreaktion till meddelande C30707 "SI Motion MM: Tolerans för säkert driftstopp överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C01715 "SI Motion CU: Säker begränsad position överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30716 "SI Motion MM: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".

Åtgärd: - Åtgärda störorsaken på kontrollenheten.

- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30714.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30711.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30707.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30715.
- Genomför diagnos för det befintliga meddelandet C30716.

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

230706 <Ortsuppgift>SI Motion P2: SAM/SBR gräns överskriden**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Rörelseövervakningsfunktioner med givare (p9306 = 0):
 - Efter initiering av STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) har hastigheten överskridit den inställda toleransen.
 Servot stoppas genom meddelandet C30700 "SI Motion MM: STOP A utlöst".

Åtgärd: Kontrollera bromsförhållandet och vid behov anpassa parametreringen för funktionen "SAM" resp. "SBR".
 Detta meddelande kan utan POWER ON kvitteras enligt följande:

- Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:

SAM: Safe Acceleration Monitor (säker accelerationsövervakning)

SBR: Safe Brake Ramp (säker bromsrampsövervakning)

SI: Safety Integrated

Se även: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230706 <Ortsuppgift>SI Motion P2: SAM/SBR gräns överskriden**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Rörelseövervakningsfunktioner med givare (p9306 = 0) eller givarlöst med inställd accelerationövervakning (SAM, p9306 = 3):

Efter att STOP B (SS1) eller STOP C (SS2) har inletts har hastigheten överskridit den inställda toleransen.

Rörelseövervakningsfunktioner givarlöst med inställd bromsrampsövervakning (SBR, p9306 = 1):

Efter att STOP B (SS1) eller SLS-omkoppling till det lägre hastighetssteget har inletts har hastigheten överskridit den inställda toleransen.

Servot har stoppats med meddelandet C30700 "SI Motion MM: STOP A utlöst".

Åtgärd: Kontrollera bromsförhållandet och vid behov anpassa parametreringen för funktionen "SAM" resp. "SBR".

Detta meddelande kan utan POWER ON kvitteras enligt följande:

- Servointegrerade rörelseövervakningar: Via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:

SAM: Safe Acceleration Monitor (säker accelerationsövervakning)

SBR: Safe Brake Ramp (säker bromsrampsövervakning)

SI: Safety Integrated

Se även: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Tolerans för säkert driftstopp överskriden**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Ärpositionen har fjärrat sig mer än stilleståndstoleransen från börpositionen.
 Servot har stoppats med meddelandet C30701 "SI Motion MM: STOP B utlöst".

Åtgärd:

- Kontrollera om ytterligare Safety-störningar finns och genomför i förekommande fall diagnos för den inträffade störningen.
- Kontrollera om stilleståndstoleransen passar till noggrannheten och reglerdynamiken för axeln.

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (Säkert driftstopp)
Se även: p9530

230708 <Ortsuppgift>SI Motion P2: STOP C utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: STOP2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot stoppades med STOP C (bromsning längs FRÅN3-rampen).
Efter att den parameterade tiden har löpt ut aktiveras "Säkert driftstopp" (SOS).
Möjliga orsaker:

- Stoppbegäran från överordnad styrning.
- Följdreaktion till meddelande C30714 "SI Motion MM: Säker begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C01715 "SI Motion CU: Säker begränsad position överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30716 "SI Motion MM: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".

Se även: p9552

Åtgärd:

- Åtgärda störorsaken i styrningen.
- Genomför diagnos för de befintliga meddelandena C30714, C30715, C30716.

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (säkert driftstopp)

230709 <Ortsuppgift>SI Motion P2: STOP D utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot stoppades med STOP D (bromsning längs banan).
Efter att den parameterade tiden har löpt ut aktiveras "Säkert driftstopp" (SOS).
Möjliga orsaker:

- Stoppbegäran från kontrollenheten.
- Följdreaktion till meddelande C30714 "SI Motion MM: Säker begränsad hastighet överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C01715 "SI Motion CU: Säker begränsad position överskriden".
- Följdreaktion till meddelande C30716 "SI Motion MM: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden".

Se även: p9353, p9553

Åtgärd:

- Åtgärda störorsaken i styrningen.
- Genomför diagnos för de befintliga meddelandena C30714, C30715, C30716.

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (säkert driftstopp)

230710 <Ortsuppgift>SI Motion P2: STOP E utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Servot stoppades med STOP E (återgångsrörelse). Efter att den parameterade tiden har löpt ut aktiveras "Säkert driftstopp" (SOS). Möjliga orsaker: - Stoppbegäran från överordnad styrning. - Följdreaktion till meddelande C30714 "SI Motion MM: Saker begränsad hastighet överskriden". - Följdreaktion till meddelande C01715 "SI Motion CU: Saker begränsad position överskriden". - Följdreaktion till meddelande C30716 "SI Motion MM: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden". Se även: p9354, p9554
Åtgärd:	- Åtgärda störorsaken i styrningen. - Genomför diagnos för de befintliga meddelandena C30714, C30715, C30716. Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe. Upplysning: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (säkert driftstopp) / SBH: Safe operating stop (säkert driftstopp)

230711 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	HLA_828
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak: Servot har vid den korsvisa jämförelsen av de båda övervakningskanalerna fastställt en skillnad mellan ingångsdatana eller resultaten av övervakningen och löst ut STOP F. En av övervakningarna fungerar inte längre tillförlitligt, dvs. ingen säker drift är längre möjlig.

Är minst en övervakningsfunktion aktiv, så ges efter att det parameterade tidssteget löpt ut meddelande C30701 "SI Motion: STOP B utlöst" ut. Meddelandet uppträder med meddelandevärde 1031 vid hårdvarubyte av en sensormodul. De efterföljande beskrivna meddelandevärdena kan även uppträda i följande fall, om den explicit exakta orsaken inte uppträder:

- Skillnad i parameterade taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- För snabba taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Felaktig synkronisation.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

0 ... 999:

Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till detta meddelande.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711 för kontrollenheten.

1000: Kontrolltimern har löpt ut. För många signalförändringar har uppstått på de säkerhetsrelaterade ingångarna.

1001: Initialiseringsfel av kontrolltimern.

1002:

Användarbekräftelse olika efter att timern har löpt ut.

Användarbekräftelsen är inte konsitent. Användarbekräftelsens status är olika i den båda övervakningskanalerna efter att tiden på 4 s har löpt ut.

1003: Referenstoleransen överskriden. Vid satt användarbekräftelse är differensen mellan den nya fastställda referenspunkten efter uppstart (absolutvärdesgivare) eller referenspunktkörning (avståndskoderat resp. inkrementellt mätsystem) och den säkra ärpositionen (sarat värde + rörelsesträcka) större än referenstoleransen (p9344). I dessa fall tas användarbekräftelsen bort.

1004:

Plausibilitetsfel för användarbekräftelse.

1. Om användarbekräftelsen redan är satt så initieras sättningen igen. I detta fall tas användarbekräftelsen bort.
2. Användarbekräftelsen var satt, trots att axeln ännu inte har referenspunktsökts.

1005: STO är redan aktivt vid val av teststopp.

1011: Acceptansteststatus olika mellan övervakningskanalerna.

1012: Plausibilitetsskada på ärvärdet från givaren.

1015: Växelomkopplingen (bit 27 i PROFIsafe-telegrammet) varar längre än 2 min.

1020: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanalerna.

1021: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanal och sensormodul.

1023: Fel vid effektivitetstest i DRIVE-CLiQ-givaren.

1024: Livsteckenfel för HTL/TTL-givare.

1030: Givarfel fastställt av den andra övervakningskanalen.

1031: Felaktig dataöverföring mellan övervakningskanal och sensormodul (p9526/p9326).

1045: CRC för stilleståndspositionen felaktig.

5000 ... 5140:

PROFIsafe-meddelandevärden.

Vid dessa meddelandevärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711 för kontrollenheten.

6000 ... 6166:

PROFIsafe-meddelandevärden (PROFIsafe-drivrutin för PROFIBUS DP V1/V2 och PROFINET).

Vid dessa meddelandevärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-störning F01611 för kontrollenheten.

7000 ... 7002:

Meddelandevärden för funktionen "Säker position via PROFIsafe".

Se även: p9555, r9725

Åtgärd:	För meddelandevärde = 1002: - Genomför säker kvittering, sätt användarbekräftelse i båda övervakningskanalerna samtidigt (inom 4 s). För meddelandevärde = 1003: - Kontrollera axelmekaniken. Det är möjligt att axeln har förskjutits i frånslaget tillstånd och den senast sparade ärpositionen inte längre stämmer överens med den nya ärpositionen vid nästa uppstart. - Öka toleransen för ärvärdesjämförelsen vid referenspunktsökning (p9344). Kontrollera slutligen ärvärdet, genomför POWER ON och sätt användarbekräftelsen igen. För meddelandevärde = 1004: För 1. gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen på nytt. För 2. gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen först när axeln är referenspunktkörd. För meddelandevärde = 1005: - Kontrollera villkoren för bortval av STO. För meddelandevärde = 1012: - Uppgradera sensormodulens programvara till en senare version. - För 1-givarsystem gäller: Kontrollera att givarparametrarna är lika (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329). - För 1-givarsystem och 2-givarsystem gäller: För att kopiera givarparametrarna korrekt från p04xx, måste p9700 = 46 och p9701 = 172 ställas in. - För DQI-givare gäller: Vid behov uppgradera kontrollenhetens programvara till en senare version för vilken DQI-givare är frigivet. - Kontrollera EMC-riktigheten av elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen. - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) - Byt hårdvara. För meddelandevärde = 1024: - Kontrollera kommunikationsförbindelsen. - Ställ in en högre övervakningstakt (p9500, p9511). - Genomför POWER ON för alla komponenter (från- / tillslag). - Byt hårdvara. För meddelandevärde = 1030: - Kontrollera anslutningen av givaren. - Vid behov byt givaren. För meddelandevärde = 1031: Vid byte av en sensormodul genomför följande steg: - Starta kopierfunktionen för nodidentifieringen på servot (p9700 = 1D hex). - Bekräfta hårdvaru-CRC på servot (p9701 = EC hex). - Spara alla parametrar (p0977 = 1). - Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). Generellt gäller: - Kontrollera anslutningen av givaren. - Vid behov byt givare. För meddelandevärde = 6000 ... 6999: - Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-störning F01611 för kontrollenheten. För ytterligare meddelandevärden: - Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711. Upplysning: Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe. Se även: p9300, p9500
----------------	---

230711 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:

Servot har vid den korsvisa jämförelsen av de båda övervakningskanalerna fastställt en skillnad mellan ingångsdatana eller resultaten av övervakningen och löst ut STOP F. En av övervakningarna fungerar inte längre tillförlitligt, dvs. ingen säker drift är längre möjlig.

Är minst en övervakningsfunktion aktiv, så ges efter att det parametrerade tidssteget löpt ut meddelande C30701 "SI Motion: STOP B utlöst" ut. Meddelandet uppträder med meddelandevärde 1031 vid hårdvarubyte av en sensormodul.

De efterföljande beskrivna meddelandevärdena kan även uppträda i följande fall, om den explicit exakta orsaken inte uppträder:

- Skillnad i parametrerade taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Skillnad i parametrerade axeltyper (p9502/p9302).
- För snabba taktider (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Felaktig synkronisation.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

0 ... 999:

Numret på det korsvis jämförda datat, som har lett till detta meddelande.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711 för kontrollenheten.

1000: Kontrolltimern har löpt ut. För många signalförändringar har uppstått på de säkerhetsrelaterade ingångarna.

1001: Initialiseringsfel av kontrolltimern.

1002:

Användarbekräftelse olika efter att timern har löpt ut.

Användarbekräftelsen är inte konsistent. Användarbekräftelsens status är olika i den båda övervakningskanalerna efter att tiden på 4 s har löpt ut.

1003: Referenstoleransen överskriden. Vid satt användarbekräftelse är differensen mellan den nya fastställda referenspunkten efter uppstart (absolutvärdesgivare) eller referenspunktkörning (avståndskoderat resp. inkrementellt mätsystem) och den säkra ärpositionen (sarat värde + rörelsesträcka) större än referenstoleransen (p9344). I dessa fall tas användarbekräftelsen bort.

1004:

Plausibilitetsfel för användarbekräftelse.

1. Om användarbekräftelsen redan är satt så initieras sättningen igen. I detta fall tas användarbekräftelsen bort.

2. Användarbekräftelsen var satt, trots att axeln ännu inte har referenspunktsökts.

1005:

- För säkra rörelseövervakningar givarlöst: Impulserna är redan släckta vid val av teststopp.

- För säkra rörelseövervakningar med givare: STO är redan aktivt vid val av teststopp.

1011: Acceptansteststatus olika mellan övervakningskanalerna.

1012: Plausibilitetsskada på ärvärdet från givaren.

1015: Växelomkopplingen (bit 27 i PROFIsafe-telegrammet) varar längre än 2 min.

1020: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanalerna.

1021: Bortfall av den cykliska kommunikationen mellan övervakningskanal och sensormodul.

1023: Fel vid effektivitetstest i DRIVE-CLiQ-givaren.

1024: Livsteckenfel för HTL/TTL-givare.

1030: Givarfel fastställt av den andra övervakningskanalen.

1031: Felaktig dataöverföring mellan övervakningskanal och sensormodul (p9526/p9326).

1040: Impulser släckta vid aktiva givarlösa övervakningsfunktioner.

1041: Strömbeloppet för lågt (givarlöst).

1042: Plausibilitetsfel ström/spänning.

1043: För många accelerationsförlopp.

1044: Plausibilitetsfel strömvärde.

1045: CRC för stilleståndspositionen felaktig.

5000 ... 5140:

PROFIsafe-meddelandevärden.

Vid dessa meddelandevärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711 för kontrollenheten.

6000 ... 6166:

PROFIsafe-meddelandevärden (PROFIsafe-drivrutin för PROFIBUS DP V1/V2 och PROFINET).

Vid dessa meddelandevärden överförs felsäkra styrsignaler (felsäkra värden) till säkerhetsfunktionerna.

Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-störning F01611 för kontrollenheten.

7000 ... 7002:

Meddelandevärden för funktionen "Säker position via PROFIsafe".

Se även: p9555, r9725

Åtgärd:

För meddelandevärde = 1002:

- Genomför säker kvittering, sätt användarbekräftelse i båda övervakningskanalerna samtidigt (inom 4 s).

För meddelandevärde = 1003:

- Kontrollera axelmekanismen. Det är möjligt att axeln har förskjutit i fränslaget tillstånd och den senast sparade ärpositionen inte längre stämmer överens med den nya ärpositionen vid nästa uppstart.

- Öka toleransen för ärvärdesjämförelsen vid referenspunktsökning (p9344).

Kontrollera slutligen ärvärdet, genomför POWER ON och sätt användarbekräftelsen igen.

För meddelandevärde = 1004:

För 1. gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen på nytt.

För 2. gäller: Genomför säker kvittering. Sätt användarbekräftelsen först när axeln är referenspunktkörd.

För meddelandevärde = 1005:

- För säkra rörelseövervakningar givarlöst: Kontrollera villkoren för impulsfrigivning.

- För säkra rörelseövervakningar med givar: Kontrollera villkoren för bortval av STO.

Upplysning:

För en effektmodul genomförs teststoppet generellt vid impulsfrigivning (oavhängigt givarlöst eller med givare).

För meddelandevärde = 1012:

- Uppgradera sensormodulens programvara till en senare version.

- För 1-givarsystem gäller: Kontrollera att givarparametrar är lika (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).

- För 1-givarsystem och 2-givarsystem gäller: För att kopiera givarparametrarna korrekt från p04xx, måste p9700 = 46 och p9701 = 172 ställas in.

- För DQI-givare gäller: Vid behov uppdatera kontrollenhetens programvara till en senare version för vilken DQI-givare är frigivet.

- Kontrollera EMC-riktigheten av elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag) eller varmstart (p0009 = 30, p0976 = 2, 3)

- Byt hårdvara.

För meddelandevärde = 1024:

- Kontrollera kommunikationsförbindelsen.

- Ställ in en högre övervakningstakt (p9500, p9511).

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från- / tillslag).

- Byt hårdvara.

För meddelandevärde = 1030:

- Kontrollera anslutningen av givaren.

- Vid behov byt givaren.

För meddelandevärde = 1031:

Vid byte av en sensormodul genomför följande steg:

- Starta kopierfunktionen för nodidentifieringen på servot (p9700 = 1D hex).

- Bekräfta hårdvaru-CRC på servot (p9701 = EC hex).

- Spara alla parametrar (p0977 = 1).

- Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

Generellt gäller:

- Kontrollera anslutningen av givaren.

- Vid behov byt givare.

För meddelandevärde = 1040:

- Välj bort givarlösa övervakningsfunktioner, välj och välj bort STO.

- Med aktiv övervakningsfunktion "SLS" ge impulsfrigivning inom 5 s efter STO valts bort.

För meddelandevärde = 6000 ... 6999:

- Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-störning F01611 för kontrollenheten.

För ytterligare meddelandevärden:

- Betydelsen av de enskilda meddelandevärdena finns beskrivna i Safety-meddelande C01711.

Upplysning:

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Se även: p9300, p9500

230712 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Defekt vid F-IO-bearbetning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Servot har vid den korsvisa jämförelsen av de båda övervakningskanalerna fastställt en skillnad mellan parametrar eller resultat hos F-IO-bearbetningen och löst ut STOP F. En av övervakningskanalerna fungerar inte längre tillförlitligt, d.v.s. ingen säker drift är längre möjlig.

Safety-meddelandet C30711 med meddelandevärde 0 visas också på grund av att ett STOP F lösts ut.

Är minst en övervakningsfunktion aktiv, så ges efter att det parametrerade tidsteget har löpt ut Safety-meddelande C30701 "SI Motion: STOP B utlöst" ut.

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

Numret på det korsvisa jämförda datat som har lett till detta meddelande.

Se beskrivning av meddelandevärden vid Safety-meddelande C01712.

Åtgärd:

- Kontrollera och vid behov korrigera parametreringen av de aktuella parametrarna.
- Säkerställ likhet genom att kopiera SI-datana till den andra kanalen och genomför därefter en acceptanctest.
- Kontrollera likheten i övervakningstakten (p9500, p9300).

Upplysning:

Detta meddelande kan kvitteras via F-DI eller PROFIsafe.

Se även: p9300, p9500

230714 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Säker låg hastighet överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Servot har rört sig snabbare än den angivna hastighetsgränsen (p9331). Servot stoppas genom den projekterade stoppreaktionen (p9363).

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

100: SLS1 överskriden.

200: SLS2 överskriden.

300: SLS3 överskriden.

400: SLS4 överskriden.

1000: Givarfrekvens överskriden.

Åtgärd:

- Kontrollera bearbetningsprogrammet på styrningen.
- Kontrollera och vid behov anpassa gränsen för funktionen "SLS"(p9331).

Upplysning:

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (Säker begränsad hastighet) / SG: Safely reduced speed (Säker låg hastighet)

Se även: p9331, p9363

230715 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Säker begränsad position överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** Axeln har kört över en parametrerad position, vilken övervakas av funktionen "SLP".

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

10: SLP1 skadad.

20: SLP2 skadad.

Åtgärd:

- Kontrollera rörelseprogrammet på styrningen.
- Kontrollera och vid behov anpassa gränsen för funktionen "SLP" (p9534, p9535).

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Rörelseövervakningar med SINUMERIK: Via maskinstyrtaflan.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position) / SE: Safe software limit switches (säkra mjukvarugränslägen)

Se även: p9334, p9335

230716 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Tolerans för säker rörelseriktning överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Toleransen för funktionen "Säker rörelseriktning" överskriden. Servot stoppas med den projekterade stoppreaktionen (p9366).

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

0: Toleransen för funktionen "Säker rörelseriktning positiv" överskriden.

1: Toleransen för funktionen "Säker rörelseriktning negativ" överskriden.

Åtgärd:

- Kontrollera rörelseprogrammet på styrningen.
- Kontrollera och vid behov anpassa toleransen för funktionen "SDI" (p9364).

Detta meddelande kan kvitteras enligt följande:

- Välj bort och välj åter funktionen "SDI".
- Genomför en säker kvittering via F-DI eller PROFIsafe.

Upplysning:

SDI: Safe Direction (säker rörelseriktning)

SI: Safety Integrated

Se även: p9364, p9365, p9366

230730 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Referensblocket för dynamisk säkert begränsad hastighet ogiltigt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Det via PROFIsafe överförda referensblocket är negativt.

Ett referensblock används för att bilda ett önskat hastighetsgränsvärde baserat på referensstorheten "Hastighetsgränsvärde SLS1" (p9331[0]).

Servot stoppades med den projekterade stoppreaktionen (p9363[0]).

Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):

Begärt, ogiltigt referensblock.

Åtgärd: Korrigera Ingångsdata S_SLS_LIMIT_IST i PROFIsafe-telegrammet.

Detta meddelande kan kvitteras via plintmodul 54F (TM54F) eller PROFIsafe.

Upplysning:

SI: Safety Integrated

SLS: Safety-Limited Speed (säker begränsad hastighet)

230788 <Ortsuppgift>Automatiskt teststopp: Väntar på bortval av STO via SMM

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Funktionen STO är vald via Safety utökade funktioner eller det finns ett Safety-meddelande, som leder till STO.
Det automatiska teststoppet har inte kunnat genomföras efter uppstarten.
Efter bortval av STO genomförs det automatiska teststoppet.

Åtgärd: - Välj bort STO via Safety utökade funktioner.
- Häv orsaken för befintligt Safety-meddelande och kvittera felet.

230797 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Axeln inte säkert refererad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Den före avstängningen sparade stilleståndspositionen stämmer inte överens med den fastställda ärpositionen efter tillslag.
Meddelandevärde (r9749, decimal tolkning):
1: Axeln inte säkert referenskörd.
2: Användarbekräftelse saknas.

Åtgärd: Om ingen säker automatisk referenskörning är möjlig, så måste användaren via softkey ge en användarbekräftelse för den nya positionen. Därvid blir denna position betecknad som säker.
Upplysning:
SI: Safety Integrated

230798 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Teststopp pågår

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Teststop är aktivt.

Åtgärd: Ingen nödvändig.
Meddelandet tas tillbaka vid avslutat teststop.
Upplysning:
SI: Safety Integrated

230799 <Ortsuppgift>SI Motion P2: Acceptanstestmode aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Acceptanstestmoden är aktiv.
Det betyder följande:
- Börvärdets hastighetsbegränsning är inaktiverad (r9733).
- Standard ändbrytarna är inaktiverade under acceptanstesten av funktionen SLP (för EPOS internt, annars via r10234).

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Meddelandet tas tillbaka när man lämnar acceptanstestmoden.
Upplysning:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (säker begränsad position)

230800 <Ortsuppgift>Effektdel: Kollektivt meddelande

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: INGA
Orsak: Effektdelen har upptäckt minst ett internt fel.
Åtgärd: Genomför utvärdering av ytterligare aktuella visade meddelanden.

230801 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ: Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda effektdelen är felaktig.
 Eventuellt är datorbelastningen för stor.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning.
- Avlägsna inte behövliga DRIVE-CLiQ-komponenter.
- Välj bort inte behövliga funktioner.
- Vid behov öka scannertiden (p0112, p0115).
- Byt berörd komponent.

230802 <Ortsuppgift>Effektdel: Tidsdelsspill

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett tidsdelsspill har uppstått.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

xx: Tidsdelsnummer xx

Åtgärd:

- Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

230804 <Ortsuppgift>Effektdel: CRC

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1)

Servo: AV2 (AV1, AV3)

Hla: AV2 (AV1, AV3)

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett CRC fel har uppstått för effektdelen.

Åtgärd:

- Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

230805 <Ortsuppgift>Effektdel: Kontrollsumma EEPROM inte korrekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: Interna parameterdata är skadade.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
01: EEPROM-åtkomst felaktig.
02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.
Åtgärd: Byt kretsen.

230809 <Ortsuppgift>Effektdel: Ogiltig kopplingsinformation

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: För 3P-styrblock gäller:

Det sista kopplingstillståndets ordet i börvärdestelegrammet fastställs vid slutidentifieringen. En sådan slutidentifiering har inte hittats.

Åtgärd: - Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

230810 <Ortsuppgift>Effektdel: Watchdog Timer

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid uppstart identifierades att orsaken till den tidigare återställningen av en SAC-Watchdog-Timer var ett spill.

Åtgärd: - Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

230820 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CliQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda effektdelen är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Den mottagna telegramtypen passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

7 (= 07 hex):

Ett SYNC-telegram förväntas men det mottagna telegrammet är inget SYNC-telegram.

8 (= 08 hex):

Inget SYNC-telegram förväntas men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

Se även: p9916

230835 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda effektdelen är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

33 (= 21 hex):

Det cykliska telegrammet har ännu inte ankommit.

34 (= 22 hex):

Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):

Tidsfel i telegrammets sändningslista.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON.

- Byt ut påverkade komponenter.

Se även: p9916

230836 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CliQ: Sändfel hos DRIVE-CliQ data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda effektdelen är felaktig. Datana kunde inte sändas.

Felorsak:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

230837 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CliQ: Störd komponent**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CliQ (kabelbrott, kontakt, ...).

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.

- Använd eventuellt en andra DRIVE-CliQ sockel (p9904).

- Byt ut påverkade komponenter.

230840 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandetörsökeln**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Det har uppstått ett DRIVE-CLiQ-fel under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är inte ett SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B): Synkronisationsfel under den alternarande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåppupbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

230845 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda effektdelen är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).
Se även: p9916

230850 <Ortsuppgift>Effektdel: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått i effektdelen.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd: - Byt effektdel.
- Uppgradera i förekommande fall programvaran i effektdelen.
- Kontakta hotline.

230851 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda effektdelen till kontrollenheten är felaktig.
Från DRIVE-CLiQ-komponenten har livstecket till kontrollenheten inte satts.

Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Uppgradera den påverkade komponentens programvara.

230853 <Ortsuppgift>Effektdel: Livsteckenfel i cyklisk data

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Effektdelen har upptäckt, att kontrollenhetens cykliska börvärdestelegram inte aktualiseras punktligt. Det har inom det i p7788 inställda fönstret uppstått minst två livsteckenfel.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-kompatibiliteten hos skåpuppbyggnaden och kabelförläggningen.
 - Reducera fönstrets storlek för övervakning (p7788).

230860 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda effektdelen till kontrollenheten är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

17 (= 11 hex):

CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt.

18 (= 12 hex):

Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

19 (= 13 hex):

Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

20 (= 14 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

21 (= 15 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

22 (= 16 hex):

Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt.

25 (= 19 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
 - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpuppbyggnaden och kablarnas förläggning.
 - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).
- Se även: p9915

230875 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen har fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

230885	<Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda effektdelen till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera leveransspänningen för den påverkade komponenten. - Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter. Se även: p9915

230886	<Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda effektdelen till kontrollenheten är felaktig.
Data kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

230887 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (effektdel) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

96 (= 60 hex):

Vid drifttidsmätning har svaret anlänt för sent.

97 (= 61 hex):

Utbytet av märkdata varade för länge.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

230895 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföringen har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda effektdelen till kontrollenheten är felaktig.

Felorsak:

11 (= 0B hex):

Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
Se även: p9915

230896 <Ortsuppgift>Effektdel DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistenta komponentegenskaper

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ komponenten (effektdel), har ändrats på ett inkompatibelt sätt i förhållande till uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbyte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Komponentnummer.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
- Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

230899 <Ortsuppgift>Effektdel: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En störning har uppstått på effektdelen, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Numret på störningen.
Upplysning:

I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna störning kontrolleras.

Åtgärd: - Byt programvaran för effektdelen mot en äldre programvara (r0128).
- Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

230903 <Ortsuppgift>Effektdel: I2C-Buss fel uppstått

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Kommunikationen med ett EEPROM eller A/D-omvandlare är störd.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
80000000 hex:
- Internt mjukvarufel.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Modulfel.

Åtgärd: För störvärde = 80000000 hex:
- Uppdatera programvaran till en nyare version.
För störvärde = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Byt ut modulen.

230907 <Ortsuppgift>Effektdel: FPGA konfiguration har matats in fel**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Inuti effektdelen har ett internt mjukvarufel vid initieringen uppstått.**Åtgärd:** - I förekommande fall uppdatera programvaran i effektdelen.
- Byt ut effektdelen.
- Kontakta Hotline.

230919 <Ortsuppgift>Effektdel: Temperaturövervakningen fallit bort**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** En temperaturövervakning i effektdelen har fallit bort.
En felfri drift av servosystemet är inte längre garanterad.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Bit 0: Sensor 1 för den interna temperaturen kan inte längre utvärderas.
Bit 1: Sensor 2 för den interna temperaturen kan inte längre utvärderas.**Åtgärd:** Byt effektdel omgående.

230920 <Ortsuppgift>Effektdel: Fel temperatursensor**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid utvärdering av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm).
2: Uppmätt motstånd för litet (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm).
Upplysning:

En temperatursensor ansluts till följande plintar:

- Byggform "Booksize": X21.1/.2 resp. X22.1/.2

- Byggform "Chassis": X41.4/.3

Information om temperatursensorer finns exempelvis i följande dokument:

SINAMICS S120 Funktionshandbok Servofunktioner

Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

230930 <Ortsuppgift>Effektdel: Komponenttracen har sparat datana**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Trace-data har sparats i komponenten.

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Upplysning:
Med p7792 =1 kan komponentens trace-data skrivas till minneskortet.
Se även: p7792

230950 <Ortsuppgift>Effektdel: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Information om felkällan.
Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Uppdatera vid behov programvaran i effektdelen till en nyare version.
- Kontakta Hotline.

230999 <Ortsuppgift>Effektdel: Okänd varning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En varning har uppstått på effektdelen, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Numret på varningen.
Upplysning:
I en nyare beskrivning av kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna varning kontrolleras.

Åtgärd: - Byt programvaran för effektdelen mot en äldre programvara (r0128).
- Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

231100 <Ortsuppgift>Givare 1: Felaktigt nollmärkesavstånd

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet.
För avståndskodade givare bestäms nollmärkesavståndet från parvis igenkända nollmärken. Detta innebär att ett saknat nollmärke, beroende på parbildningen inte kan leda till någon störning och inte heller har någon inverkan i systemet.
Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Sist uppmätta nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck).
Teckenbiten identifierar rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.
Se även: p0491

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425).
 - Vid meddelande över varvtalströskeln, reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).
 - Byt givare resp. givarkabel.

231101 <Ortsuppgift>Givare 1: Nollmärket har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:
 Infeed: INGEN (AV1, AV2)
 Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:
 Det 1,5 * parametrerade nollmärkesavståndet har överskridits.
 Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare).
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Antal inkrementer efter POWER ON eller sedan senaste nollmärkes avkänningen (4 inkrementer = 1 givarstreck).
 Se även: p0491

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0425).
 - Vid meddelande över varvtalströskeln, reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).
 - När p0437.1 är aktiv kontrollera p4686.
 - Byt givare resp. givarkabel.

231103 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitudfel spår R

Meddelandevärde: Spår R: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:
 Infeed: INGEN
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:
 Nollmärkesignalens (spår R) amplitud hos givare 1 ligger inte inom toleransbandet.
 Felet kan lösas ut när det unipolära spänningsområdet (RP/RN) överskrids eller vid underskridande av den differentiella amplituden.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signálnivån för spår R (16 bit med förtecken)
 Utlösningströsklarna för givarens unipolära signálnivå ligger mellan < 1400 mV och > 3500 mV.
 Utlösningströskeln för givarens differentiella signálnivå ligger på < -1600 mV.
 En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 Hex = 21299 dec.
 Upplysning:
 Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.
 Störvärdet kan endast bildas mellan -32768 ... 32767dec (-770 ... 770 mV).
 Utvärderingen av signálnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:
 - Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).
 - Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).
 Se även: p0491

- Åtgärd:** Kontrollera varvtalsområdet, frekvenskaraktärstiken (amplitud karaktärstiken) för mätutrustningen är eventuellt inte tillräckigt för varvtalsområdet.
- Kontrollera givarkablarnas förläggning och skärmning enligt EMC-riktlinjerna.
 - Kontrollera anslutningen och kontakten.
 - Kontrollera givartypen (givare med nollmärke).
 - Kontrollera om nollmärket är anslutet och att signalledarna RP och RN inte är växlade.
 - Byt ut givarkabeln.
 - Vid nedsmutsad kodskena eller åldrad belysning byt ut givaren.

231110 <Ortsuppgift>Givare 1: Seriell kommunikation störd

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Överföringen av det seriella kommunikationsprotokollet mellan givare och utvärderingsmodul är felaktigt.
 Störvärde (r0949, binär tolkning):
 Bit 0: Alarmbit i positionsprotokollet.
 Bit 1: Felaktig nollnivå på datakabeln.
 Bit 2: Givaren svarar inte (levererar ingen startbit inom 50 ms).
 Bit 3: CRC-fel: Checksumman i protokollet från givaren passar inte till datana.
 Bit 4: Felaktig kvittering från givaren: Givaren har förstått uppdraget felaktigt eller kan inte utföra det.
 Bit 5: Internt fel i den seriella drivrutinen: Ett otillåtet modekommando har begärts.
 Bit 6: Timeout vid den cykliska läsningen.
 Bit 7: Timeout vid registerkommunikationen.
 Bit 8: Protokollet är för långt (t. ex. > 64 bitar).
 Bit 9: Spill i mottagningsbufferten.
 Bit 10: Frame-fel vid dubbelläsningen.
 Bit 11: Paritetsfel.
 Bit 12: Felaktig datakabelnivå under monoflop-tiden.
 Bit 13: Datakabeln felaktig.
 Bit 14: Fel vid registerkommunikationen.
 Bit 15: Internt kommunikationsfel.
 Upplysning:
 För en EnDat 2.2-givare är betydelsen av störvärdet beskrivet i F3x135 (x = 1, 2, 3).

Åtgärd:	För störvärde bit 0 = 1: - Defekt givare. F31111 lämnar eventuellt ytterligare detaljer. För störvärde bit 1 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel. För störvärde bit 2 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel. För störvärde bit 3 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel. För störvärde bit 4 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul. För störvärde bit 5 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul. För störvärde bit 6 = 1: - Genomför programvaruuppdatering för sensormodulen. För störvärde bit 7 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel. För störvärde bit 8 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0429.2). För störvärde bit 9 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul. För störvärde bit 10 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0429.2, p0449). För störvärde bit 11 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0436). För störvärde bit 12 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0429.6). För störvärde bit 13 = 1: - Kontrollera datakabeln. För störvärde bit 14 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel.
----------------	---

231111 <Ortsuppgift>Givare 1: Absolutvärdesgivare fel internt

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Absolutvärdesgivarens felord levererar satta felbitar. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyyyxxx hex: yyyy = Tilläggsinformation, xxx = Felorsak yyyy = 0: Bit 0: Lampan trasig. Bit 1: Signalamplituden för låg. Bit 2: Positionsvärdet felaktigt. Bit 3: Överspänning givarförsörjning. Bit 4: Underspänning givarförsörjning. Bit 5: Överström givarförsörjning. Bit 6: Batteribyte krävs. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplituden utanför reglerområdet. Bit 1: Fel multiturn-snittställe. Bit 2: Internt datafel (singleturn/multiturn inte enkel steg). Bit 3: Fel EEPROM-snittställe. Bit 4: SAR-omvandlarfel. Bit 5: Fel vid registerdataöverföring. Bit 6: Internt fel på Error-Pin upptäckt (nErr). Bit 7: Temperaturtröskeln över- resp. underskriden. Se även: p0491
Åtgärd:	För yyyy = 0: För störvärde Bit 0 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 1 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 2 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 3 = 1: Felaktig 5V-försörjningsspänning. Vid användning av en SMC: Kontrollera plug-inkabeln mellan givare och SMC eller byt SMC. Vid användning av en motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 4 = 1: Felaktig 5V-försörjningsspänning. Vid användning av en SMC: Kontrollera plug-inkabeln mellan givare och SMC eller byt SMC. Vid användning av en motor med DRIVE-CLiQ: Byt motor. För störvärde Bit 5 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 6 = 1: Batteriet behöver bytas (bara vid givare med batteribuffert). För yyyy = 1: Givaren är defekt. Byt givare.

231112	<Ortsuppgift>Givare 1: Felbiten i det seriella protokollet är satt
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR

Orsak: Givare sänder över det seriella protokollet en satt felbit.
Störvärde (r0949, binär tolkning).
Bit 0: Störningbit i positionsprotokollet.

Åtgärd: Vid störvärde Bit 0 = 1:
Vid en EnDat-givare finns eventuellt ytterligare detaljer i F31111.

231115 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitudfel spår A eller B ($A^2 + B^2$)

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$) för givare 1 överskrider den tillåtna toleransen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signálnivå spår B (16 bit med förtecken).
xxxx = Signálnivå spår A (16 bit med förtecken).
Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningssnivån ligger på < 170 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 750 mV.
En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
Upplysning för sensormoduler för resolver (t. ex. SMC10):
Nominellt ligger signálnivå på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningssnivån ligger på < 1070 mV och > 3582 mV.
En signálnivå på 2900 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 6666 hex = 26214 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.
Se även: p0491

Åtgärd:

- Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering och skärmning.
- Kontrollera anslutningskontakterna.
- Byt givare resp. givarkabel.
- Kontrollera sensormodulen (t. ex. anslutningkontakten).

Vid mätsystem utan egen lagring gäller:

- Kontrollera inställningen av mät huvudet och mätskalans placering.

Vid mätsystem med egen lagring gäller:

- Säkerställ, att inget axiellt tryck utövas på givarhuset.

231116 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitudfel övervakning spår A + B

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:	Amplituderna hos de likriktade givarsignalerna A och B och amplituden från roten ur $A^2 + B^2$ för givare 1 ligger inte inom toleransområdet. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyxxxx hex: yyyy = Signálnivå spår B (16 bit med förtecken). xxxx = Signálnivå spår A (16 bit med förtecken). Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %). Utlösningssnivån ligger på < 130 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 955 mV. En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec. Upplysning: Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut. Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering och skärmning. - Kontrollera anslutningskontakten. - Byt givare resp. givarkabel. - Kontrollera sensormodulen (t. ex. anslutningskontakten).

231117 <Ortsuppgift>Givare 1: Inverteringen av signal A/B/R är felaktig

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	För en fyrkantgivare (bipolär, dubbelsidig) är inte signalerna A*, B* och R* inverterade i förhållande till signalerna A, B och R. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0 ... 15: Endast för Siemens-intern feldiagnos. Bit 16: Fel spår A. Bit 17: Fel spår B. Bit 18: Fel spår R. Upplysning: Vid SMC30 (endast ordernummer 6SL3055-0AA00-5CA0 och 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gäller: En fyrkantsgivare utan spår R används och spårövervakningen (p0405.2 = 1) är aktiverad. Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera givare/kabel: - Levererar givare någon TTL-signal och därtill inverterade signaler? Upplysning: Vid SMC30 (endast artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 och 6SL3055-0AA00-5CA1) gäller: - Kontrollera inställningen i p0405 (p0405.2 = 1 är bara möjlig när givaren är ansluten till X520). Med en fyrkantsgivare utan spår R måste vid anslutning till X520 (SMC30) resp. X23 (CUA32, CU310) följande bryggor läggas in: - Stift 10 (referenssignal R) <--> stift 7 (givarspänningsförsörjning noll) - Stift 11 (referenssignal R inverterad) <--> stift 4 (givarspänningsförsörjning)

231118 <Ortsuppgift>Givare 1: Varvtalsskillnaden ligger utanför toleransen

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	För en HTL/TTL-givare har varvtalsskillnaden över flera samplingscykler överskridit värdet i p0492. Ändringen till medelvarvtalsvärde - i förekommande fall - övervakas i strömregulatortakt. Givare 1 används som motorgivare och kan som felreaktion påverka omkoppling till drift utan givare. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för siemensintern feldiagnos. Se även: p0491, p0492
Åtgärd:	- Kontrollera om den ingående tachokabeln har något brott. - Kontrollera tachoskyddets jordning. - Höj eventuellt den maximala varvtalsskillnaden per avskärningscykel (p0492).

231120 <Ortsuppgift>Givare 1: Försörjningsspänning felaktig

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Ett fel i försörjningsspänningen för givare 1 har upptäckts. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: Underspänning på avkänningsledaren. Bit 1: Överström hos givarens försörjning. Bit 2: Överström hos givarens försörjning på ledaren för negativ resolverutstyrning. Bit 3: Överström hos givarens försörjning på ledaren för positiv resolverutstyrning. Bit 4: 24V-försörjningen via effektmodulen (PM) är överbelastad. Bit 5: Överström på omvandlarens EnDat-anslutning. Bit 6: Överspänning på omvandlarens EnDat-anslutning. Bit 7: Hårdvarufel på omvandlarens EnDat-anslutning. Upplysning: En förväxling av givarkablarna 6FX2002-2EQ00-.... och 6FX2002-2CH00-.... kan leda till att givaren förstörs eftersom stiften för driftspänningen är omkastade. Se även: p0491
Åtgärd:	För störvärde Bit 0 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Kontrollera kontaktanslutningarna hos givarkabeln. - SMC30: Kontrollera parametreringen (p0404.22). För störvärde Bit 1 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde Bit 2 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde Bit 3 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde bit 5 = 1: - Mätenheten riktigt ansluten till omvandlaren? - Byt mätenhet resp. kabeln till mätenheten. För störvärde bit 6, 7 = 1: - Byt den defekta EnDat 2.2-omvandlaren.

231121 <Ortsuppgift>Givare 1: Grov placering felaktig**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: GIVARE (INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR**Orsak:**
Vid avkänning av den aktuella versionen upptäcktes ett fel i kretsen.
Som ett resultat av detta fel måste man anta att den aktuella versionen levererar en felaktig, grov placering.
Se även: p0491**Åtgärd:** Ersätt motorn med DRIVE-CliQ eller motsvarande sensormodul.**231122 <Ortsuppgift>Givare 1: Intern försörjningsspänning felaktig****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: GIVARE
Hla: GIVARE**Kvittering:** GENAST**Orsak:**
ASICs interna referensspänning för givare 1 är felaktig.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Referensspänningen felaktig.
2: Intern underspänning.
3: Intern överspänning.**Åtgärd:** Ersätt motorn med DRIVE-CliQ eller motsvarande sensormodul.**231123 <Ortsuppgift>Givare 1: Signalnivå A/B unipolär utanför tolerans****Meddelandevärde:** Felorsak: %1 bin**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR**Orsak:**
Den unipolära nivån (AP/AN eller BP/BN) för givare 1 ligger utanför den tillåtna toleransen.
Störvärde (r0949, binär tolkning):
Bit 0 = 1: Antingen AP eller AN utanför toleransen.
Bit 16 = 1: Antingen BP eller BN utanför toleransen.
Nominellt skall givarens unipolära signalnivå ligga inom området 2500 mV +/-500 mV.
Utlösningsnivån ligger på < 1700 mV och > 3300 mV.
Upplysning:
Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:
- Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).
- Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).
Se även: p0491**Åtgärd:**
- Kontrollera kabelförläggningen och skärmningen enligt EMC-riktlinjerna.
- Kontrollera anslutningen och kontakten.
- Kontrollera om det finns en kortslutning till jord i en signalledning eller driftspänningen.
- Byt ut givarkabeln.

231125 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitudfel spår A eller B överstyrd**Meddelandevärde:** Spår A: %1, Spår B: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR**Orsak:**
Amplituden hos spår A eller B för givare 1 överskrider det tillåtna toleransbandet.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signalnivå spår B (16 bit med förtecken).
xxxx = Signalnivå spår A (16 bit med förtecken).
Nominellt skall givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningssnivån ligger på < 750 mV Detta fel uppstår även om A/D-omvandlaren är överstyrd.
En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
Upplysning för sensormoduler för resolver (t. ex.SMC10):
Nominellt ligger signalnivå på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningssnivån ligger på > 3582 mV.
En signalnivå på 2900 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 6666 hex = 26214 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.
Se även: p0491**Åtgärd:**
- Kontrollera EMV-riktigheten i givarkablarnas placeringar och skärmningar.
- Byt givare resp. givarkabel.**231126 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitud AB för hög****Meddelandevärde:** Amplitud: %1, Vinkel: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:**
Infeed: INGEN
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR**Orsak:**
Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$ eller $|A| + |B|$) för givare 1 överskrider den tillåtna toleransen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Vinkel
xxxx = Amplitud, dvs. roten ur $A^2 + B^2$ (16 bit utan förtecken).
Nominellt måste givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningströskeln ligger för $(|A| + |B|) > 1120$ mV eller roten ur $(A^2 + B^2) > 955$ mV.
En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvarar talvärdet 299A hex = 10650 dec.
Vinkel 0 ... FFFF hex motsvarar 0 ... 360 graders finposition. Noll grader ligger vid den negativa nollgenomgången för spår B.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde är inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.
Se även: p0491**Åtgärd:**
- Kontrollera EMV-riktigheten i givarkablarnas placeringar och skärmningar.
- Byt givare resp. givarkabel.**231129 <Ortsuppgift>Givare 1: Lägesskillnad Hall-effekt sensor/spår C/D och A/B för stor****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Felet hos spår C/D är större än +/- 15 ° mekaniskt eller +/- 60 ° elektriskt resp. felet vid hallsensorsignaler är större än +/- 60 ° elektriskt. En period för spår C/D motsvarar 360 ° mekaniskt. En period för Hallsensorsignalen motsvarar 360 ° elektriskt. Övervakningen startar t. ex. när Hallsensorn ansluts som ersättning för spår C/D med en felaktigt rotationsriktning eller om den levererar för oprecist värde. Efter finsynkroniseringen genom ett referensmärke resp. 2 referensmärken vid avståndskodade givare, löser den här störningen inte ut längre, utan istället varning A31429. Störvärde (r0949, decimal tolkning): För spår C/D gäller: Uppmätt avvikelse som mekanisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °). För hallsensorsignal gäller: Uppmätt avvikelse som elektrisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °). Se även: p0491
Åtgärd:	- Spår C eller D är inte anslutet. - Ställ rotationsriktningen rätt för Hall-effekt sensorn, som eventuellt används som ersättning för spår C/D. - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera justeringen av Hall-effekt sensorn.

231130	<Ortsuppgift>Givare 1: Nollmärke och grovsynkroniseringspositionen är felaktiga
Meddelandevärde:	Vinkelavvikelse elektrisk: %1, Vinkel mekanisk: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Efter initialisering av polläget med spår C/D, Hallsensorsignal eller pollägesidentifiering, har nollmärket hamnat utanför det tillåtna området. För avståndskodade givare sker kontrollen efter att 2 nollmärken har körts över. Finsynkroniseringen kommer inte att genomföras. Vid initialisering över spår C/D (p0404) kontrolleras, om nollmärket uppkommer inom ett vinkelområde av +/- 18° mekaniskt. Vid initialisering över hallsensor (p0404) eller pollägesidentifiering (p1982) kontrolleras, om nollmärket uppkommer inom ett vinkelområde av +/- 60° elektriskt. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyxxxx hex yyyy: Fastställd mekanisk nollmärkesposition (användbar endast vid spår C/D). xxxx: Nollmärkets avvikelse från den förväntade positionen som elektrisk vinkel. Normering: 32768 dec. = 180°. Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera och vid behov korrigerar p0431 (trigga eventuellt via p1990 = 1). - Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering. - Kontrollera anslutningskontaktarna. - Om hallsensor används som ersättare för spår C/D kontrollera anslutningen. - Kontrollera anslutningen för spår C eller spår D. - Byt givare resp. givarkabel.

231131	<Ortsuppgift>Givare 1: Avvikelse inkremental/absolut position för stor
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Absolutgivare: Vid cyklisk läsning av absolutpositionen fastställdes en för stor skillnad till den inkrementala positionen. Den lästa absolutpositionen förkastas. Gränsvärde för avvikelser: - EnDat-givare: Levereras från givaren och består av minst 2 kvadranter (t. ex. EQI 1325 > 2 kvadranter, EQN 1325 > 50 kvadranter). - Andra givare: 15 pulser = 60 kvadranter. Inkrementell givare: När nollpulsen passerade upptäcktes ett avvikelse i den inkrementella positionen. Vid eqvidistanta nollmärken gäller: - Det först passerad nollmärket levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkena måste ha n gånger avståndet till det första nollmärket. För avståndsdecoderade nollmärken gäller: - Det första nollmärkesparet levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkesparen måste ha det förväntade avståndet till det första nollmärkesparet. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Avvikelse i kvadranter (1 puls = 4 kvadranter). Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktdosan. - Byt givare resp. givarkabel. - Kontrollera nedsmutsning av kodskiva eller magnetfält i omgivningen. - Anpassa parametern för nollmärkesavstånd (p0425). - Vid meddelande över en varvtalströskel reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).

231135 <Ortsuppgift>Givare 1: Fel vid positionsbestämning

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR

Orsak:	Givaren levererar bitvis statusinformationer i ett internt status-/felord. En del av dessa bitar leder till att denna störning löser ut. Andra bitar är statusvisningar. Status-/felordet visas i störvärdet. Upplysning till bitbeteckningen: Den första beteckningen gäller för DRIVE-CLiQ-givare, den andra för EnDat 2.2-givare. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: F1 (Safety statusvisning). Bit 1: F2 (Safety statusvisning). Bit 2: Reserverad (belysning). Bit 3: Reserverad (signalamplitud). Bit 4: Reserverad (positionsvärde). Bit 5: Reserverad (överspänning). Bit 6: Reserverad (underspänning) / hårdvaraufel EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserverad (överström) / EnDat-givare borttagen i icke parkerat tillstånd (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserverad (batteri) / överström EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserverad / överspänning EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitud (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Överspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Underspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Överström (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperatur överskriden (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusvisning). 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 (reserverad).
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut givaren. Upplysning: En EnDat 2.2-givare får bara tas bort och anslutas i tillståndet "Parkerad". Om en EnDat 2.2-givare tas bort då tillståndet "Parkerad" inte finns, så är efter att givare anslutits en POWER ON (från-/tillslag) nödvändig för felkvitteringen.

231136 <Ortsuppgift>Givare 1: Fel vid bestämning av multiturninformation

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN

Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Givaren levererar bitvis statusinformationer i ett internt status-/felord. En del av dessa bitar leder till att denna störning löser ut. Andra bitar är statusvisningar. Status-/felordet visas i störvärdet. Upplysning till bitbeteckningen: Den första beteckningen gäller för DRIVE-CLiQ-givare, den andra för EnDat 2.2-givare. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: F1 (Safety statusvisning). Bit 1: F2 (Safety statusvisning). Bit 2: Reserverad (belysning). Bit 3: Reserverad (signalamplitud). Bit 4: Reserverad (positionsvärde). Bit 5: Reserverad (överspänning). Bit 6: Reserverad (underspänning) / hårdvaraufel EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserverad (överström) / EnDat-givare borttagen i icke parkerat tillstånd (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserverad (batteri) / överström EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserverad / överspänning EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitud (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Överspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Underspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Överström (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperatur överskriden (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusvisning). 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 (reserverad).
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut givaren. Upplysning: En EnDat 2.2-givare får bara tas bort och anslutas i tillståndet "Parkerad". Om en EnDat 2.2-givare tas bort då tillståndet "Parkerad" inte finns, så är efter att givare anslutits en POWER ON (från-/tillslag) nödvändig för felkvitteringen.

231137 <Ortsuppgift>Givare 1: Internt fel vid positionsbestämning

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:

Infeed: INGEN

Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	I DRIVE-CLiQ-givaren har ett fel uppstått vid positionsbestämningen. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyxxxxxx hex: yy = Givarvariant, xxxxxx = Bitkodering av felorsaken För yy = 08 hex (bit 27 = 1) gäller följande bitdefinition: Bit 1: Signalövervakning (sin/cos). Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fel positionsord 1. Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fel positionsord 2. Bit 16: LED-övervakning iC-LG (opto ASIC). Bit 17: Fel i multiturn. Bit 23: Temperatur utanför gränsvärdet. Upplysning: För en givarvariant som inte är beskriven här, vänligen vänd dig till givartillverkaren för närmare information om bitkoderingen.
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut DRIVE-CLiQ-givaren.

231138 <Ortsuppgift>Givare 1: Internt fel vid bestämning av multiturninformation

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	I DRIVE-CLiQ-givaren har ett fel uppstått vid positionsbestämningen. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyxxxxxx hex: yy = Givarvariant, xxxxxx = Bitkodering av felorsaken För yy = 08 hex (bit 27 = 1) gäller följande bitdefinition: Bit 1: Signalövervakning (sin/cos). Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fel positionsord 1. Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fel positionsord 2. Bit 16: LED-övervakning iC-LG (opto ASIC). Bit 17: Fel i multiturn. Bit 23: Temperatur utanför gränsvärdet. Upplysning: För en givarvariant som inte är beskriven här, vänligen vänd dig till givartillverkaren för närmare information om bitkoderingen.
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut DRIVE-CLiQ-givaren.

231142 <Ortsuppgift>Givera 1: Batterispänning felaktig

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Givaren använder i frånslaget tillstånd ett batteri för att spara multiturn-informationen. Batterispänningen räcker inte längre för att fortsätta spara multiturn-informationen.
Åtgärd:	Byt batteri.

231150 <Ortsuppgift>Givare 1: Felaktigt initialisering

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	En i p0404 vald givarfunktionalitet arbetar felaktigt. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Störd givarfunktionalitet. Bitbeläggningen motsvarar den för p0404 (t.ex. Bit 5 satt: Fel spår C/D). Se även: p0404, p0491
Åtgärd:	- Kontrollera att inställningen i p0404 är korrekt. - Kontroller använd givartyp (inkremental/absolut) och SMCxx givarkabel. - Beakta eventuellt ytterligare felmeddelande som beskriver störningen i detalj.

231151 <Ortsuppgift>Givare 1: Givarvarvtalet för initialisering för högt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Givarvarvtalet är under sensormodulens initialisering för högt.
Åtgärd:	Reducera givarens varvtal motsvarande under initialiseringen. I förekommande fall koppla bort övervakningen (p0437.29). Se även: p0437

231152 <Ortsuppgift>Givare 1: Maximal ingångsfrekvens överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: GIVARE (AV1, AV2, INGEN) Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Den maximala ingångsfrekvensen hos givarutvärderingen har överskridits. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Aktuell ingångsfrekvens i Hz. Se även: p0408
Åtgärd:	- Minska varvtalet. - Använd givare med lägre pulsantal (p0408).

231153 <Ortsuppgift>Givare 1: Identifiering misslyckades

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	För givaridentifieringen (väntande) med p0400=10100 har ett fel uppstått. Den anslutna givaren kunde inte identifieras. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Bit 0: Datalängden felaktig Se även: p0400

Åtgärd: Konfigurera givaren efter databladet manuellt.

231160 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor kanal A har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: GIVARE (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4673).
3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För störvärde = 1:
- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
För störvärde = 2:
- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4673).
För störvärde = 3:
-Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

231161 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor kanal B har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: GIVARE (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4675).
3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För störvärde = 1:
- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
För störvärde = 2:
- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4675).
För störvärde = 3:
-Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

231163 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor positionsvärde överskrider gränsvärde

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: GIVARE (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Positionsvärdet har överskridit det tillåtna området på -0.5 ... +0.5.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Positionsvärde från LVDT-sensorn.
 2: Positionsvärde från givarkaraktäristiken.

Åtgärd: För störvärde = 1:
 - Kontrollera LVDT-omsättningsförhållandet (p4678).
 - Kontrollera referenssignalens anslutning till spår B.
 För störvärde = 2:
 - Kontrollera karaktäristikens koefficienter (p4663 ... p4666).

231400 <Ortsuppgift>Givare 1: Varningstolerans nollmärkesavstånd felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet.
 Vid avståndskoderade givare fastställs nollmärkesavståndet ur parvis upptäckta nollmärken. Av detta kommer det sig, att ett felaktigt nollmärke avhängigt av parbildningen inte kan leda till någon störning och inte heller har någon påverkan på systemet.
 Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare).
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Senast uppmätta nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck).
 Tecknet framför anger rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.

Åtgärd:
 - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425).
 - Byt givare resp. givarkabel.

231401 <Ortsuppgift>Givare 1: Varningstolerans nollmärke har tappats

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det 1,5 * parameterade nollmärkesavståndet har överskridits.
 Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjära givare).
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Antal inkrement efter POWER ON eller sedan det senaste avkända nollmärket (4 inkrement = 1 givarstreck).

Åtgärd:
 - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0425).
 - Byt givare resp. givarkabel.

231405 <Ortsuppgift>Givare 1: Temperaturen i givarutvärderingen otillåten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)

Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: Givarutvärderingen hos en motor med DRIVE-CLiQ har upptäckt en otillåten temperatur.
Felnivån ligger på 125 °C.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Uppmätt modultemperatur i 0.1 °C.
Åtgärd: Reducera omgivningstemperaturen för motorns DRIVE-CLiQ anslutning.

231407 <Ortsuppgift>Givare 1: Funktionsgräns uppnådd

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Givaren har uppnått en av sina funktionsgränser. En service rekommenderas.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Inkrementell signal
3: Absolutspår
4: Kodanslutning
Åtgärd: Genomför service. Vid behov byt givaren.
Upplysning:
Den aktuella funktionsreserven hos en givare kan visas via r4651.
Se även: p4650, r4651

231410 <Ortsuppgift>Givare 1: Seriell kommunikation

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Överföringen av det seriella kommunikationsprotokollet mellan givare och utvärderingsmodul är felaktig.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 0: Alarmbit i positionsprotokoll.
Bit 1: Felaktig nollnivå på datakabeln.
Bit 2: Givare svarar inte (levererar ingen startbit inom 50 ms).
Bit 3: CRC-fel: Checksumman i protokollet från givaren passar inte med datan.
Bit 4: Felaktig kvittering från givare: Givaren har förstått uppdraget felaktigt eller kan inte utföra det.
Bit 5: Internt fel i seriella drivrutinen: Ett otillåtet modekommando har begärts.
Bit 6: Timeout vid cyklisk läsning.
Bit 8: Protokoll är för långt (t. ex. > 64 Bitar).
Bit 9: Spill i mottagningsbufferten.
Bit 10: Frame-fel vid dubbelläsning.
Bit 11: Patitätsfel.
Bit 12: Felaktig datakabelnivå under "monoflop"-tiden.
Åtgärd:
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera kontaktdosan.
- Byt givare.

231411 <Ortsuppgift>Givare 1: Absolutvärdesgivare meddelar varningar

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin, Tilläggsinformation: %2
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA

Orsak: Absolutvärdesgivarens felord innehåller satta varningsbitar.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 yyyyxxx hex: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Felorsak
 yyyy = 0:
 Bit 0: Frekvensen överskriden (varvtal för högt).
 Bit 1: Temperaturen överskriden.
 Bit 2: Reglerreserv belysning överskriden.
 Bit 3: Urladdat batteri.
 Bit 4: Referenspunkt förbikörd.
 yyyy = 1:
 Bit 0: Signalamplituden utanför reglerområdet.
 Bit 1: Fel multiturn-snittstället.
 Bit 2: Internt datafel (singleturn/multiturn inte med enkel steg).
 Bit 3: Fel EEPROM-snittställe.
 Bit 4: SAR-omvandlarfel.
 Bit 5: Fel vid registerdataöverföringen.
 Bit 6: Internt fel på Error-Pin upptäckt (nErr).
 Bit 7: Temperaturtröskeln över- resp. underskriden.
 Se även: p0491

Åtgärd: Byt givare.

231412 <Ortsuppgift>Givare 1: Felbiten i det seriella protokollet är satt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Givaren sänder via det seriella protokollet en satt felbit.

Varningsvärde (r2124, binär tolkning):

Bit 0: Störningsbit i positionsprotokollet.

Bit 1: Varningsbit i positionsprotokollet.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera givarkablarnas förläggning enligt EMC-riktlinjerna.
- Kontrollera anslutningen.
- Byt ut givaren.

231414 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitudfel spår C eller D ($C^2 + D^2$)

Meddelandevärde: Spår C: %1, Spår D: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Amplituden ($C^2 + D^2$) hos spår C och D för givaren eller från Hallsignalen ligger inte inom toleransenbandet.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

yyyyxxx hex:

yyyy = Signalnivå spår D (16 bit med förtecken).

xxxx = Signalnivå spår C (16 bit med förtecken).

Nominellt skall givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).

Utlösningssnivån ligger på < 230 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 750 mV.

En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.

Upplysning:

Om amplituden inte ligger inom toleransenbandet så kan den inte användas att initialisera startpositionen.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera givarmodulen (till exempel kontakten).
 - Kontrollera Hall-sensor box.

231415 <Ortsuppgift>Givare 1: Amplitudvarning spår A eller B ($A^2 + B^2$)

Meddelandevärde: Amplitud: %1, Vinkel: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$) för givare 1 har överskridit den tillåtna toleransen.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 yyyyyxxx hex:
 yyyy = Vinkel
 xxxx = Amplitud, dvs. roten ur $A^2 + B^2$ (16 bit utan förtecken)
 Nominellt måste signalnivån för givaren ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningströskeln ligger på < 230 mV (Beakta frekvensen hos givaren).
 En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvarar det numeriska värdet 299A hex = 10650 dec.
 Vinkeln 0 ... FFFF hex motsvarar 0 ... 360 grader för finpositionen. Noll grader är vid den negativa nollgenomgången för spår B.
 Upplysning för sensormoduler för resolverar (t.ex. SMC10):
 Nominellt ligger signalnivån på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningströskeln ligger på < 1414 mV (1.0 Veff).
 En signalnivå på 2900 mV toppvärde motsvarar det numeriska värdet 3333 hex = 13107 dec.
 Upplysning:
 Analogvärdet på amplitudfelet mäts inte vid samma tid som hårdvarufelet hos sensormodulen sänds ut.
 Se även: p0491

- Åtgärd:**
- Kontrollera varvtalsområdet, frekvensgången (amplitudgången) för mätenheten är inte tillräcklig för varvtalsområdet.
 - Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering och skärmning.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera sensormodulen (t. ex. kontakten).
 - Vid nedsmutsning av kodskivan eller åldring av lampan byt givare.

231418 <Ortsuppgift>Givare 1: Varvtalsskillnad för varje avsökning har överskridits

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: För en HTL/TTL givare har varvtalsskillnaden mellan två samplingscykler överskridit värdet i p0492.
 Ändringen till medelvarvtalsvärde - i förekommande fall - övervakas i strömregulatorakt.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.
 Se även: p0492

- Åtgärd:**
- Kontrollera om den ingående tachokabeln har något brott.
 - Kontrollera tachoskyddets jordning.
 - Höj eventuellt inställningen i p0492.

231419 <Ortsuppgift>Givare 1: Spår A eller B utanför toleransen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Amplitud-/fas-/ offsetkorrektören för spår A eller B har nått sin gräns. Amplitudfelskorrektör: Amplitud B / amplitud A = 0.78 ... 1.27 Fas: <84 grader eller >96 grader SMC20: Offsetkorrektör: +/- 140 mV SMC10: Offsetkorrektör: +/- 650 mV Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): xxxx1: Minimal offsetkorrektur spår B xxxx2: Maximal offsetkorrektur spår B xxx1x: Minimal offsetkorrektur spår A xxx2x: Maximal offsetkorrektur spår A xx1xx: Minimal amplitudkorrektur spår B/A xx2xx: Maximal amplitudkorrektur spår B/A x1xxx: Minimal fasfelskorrektur x2xxx: Maximal fasfelskorrektur 1xxxx: Minimal kubisk korrektion 2xxxx: Maximal kubisk korrektion Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera mekanisk inbyggnadstolerans hos inte egenlagrade givare (till exempel kugghjulsgivare). - Kontrollera kontaktdosan (öven övergångsmotstånd). - Kontrollera givarsignalen. - Byt givare resp. givarkabel.

231421	<Ortsuppgift>Givare 1: Grov placering felaktig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid ärvärdesutvärderingen har ett fel uppstått. På grund av detta fel måste det antas att ärvärdesutvärderingen lämnar en felaktig grovposition. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 3: Den absoluta positionen hos det seriella protokollet och spåren A/B skiljer sig med en halv givarpuls. Absolutpositionen måste ha sin nollposition i kvadranten där båda spåren är negativa. Vid fel kan positionen vara felaktig med en givarpuls.
Åtgärd:	För varningsvärde = 3: - För en standard givare med kabel kontakta vid behov maskinbyggaren. - Korrigera tillordningen av spåren till positionsvärdet som sänds seriellt. För att utföra detta måste de två spårens anslutning till sensormodulens inverteras (växla A med A* och B med B*) resp. för en programmerbar givare kontrollera positionens nollpunktsoffset.

231422	<Ortsuppgift>Givare 1: Pulstal för fyrkantgivare utanför toleransband
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet. Denna varning inträffar med aktiverad fyrkantgivare pulstal korrektion och omparametrerat fel 31131, när akkumulatören innehåller större värden än p4683 eller p4684. Nollmärkeavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare inställt). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Akkumulerade differensimpulser i givarpulser. Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktdosan. - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken). - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425). - Byt givare resp. givarkabel.

231429	<Ortsuppgift>Givare 1: Lägesskillnad Hall-effekt sensor/spår C/D och A/B för stor
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Felet vid spår C/D är större än +/- 15 ° mekaniskt eller +/- 60 ° elektriskt resp. felet vid hallsensorsignal är större än +/- 60 ° elektriskt. En period för spår C/D motsvarar 360 ° mekaniskt. En period för Hallsensorsignalen motsvarar 360 ° elektriskt. Övervakningen startar t. ex. när Hallsensorn ansluts som ersättning för spår C/D med en felaktigt rotationsriktning eller om den levererar för oprecist värde. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): För spår C/D gäller: Uppmätt avvikelse som mekanisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °). För hallsensorsignal gäller: Uppmätt avvikelse som elektrisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °). Se även: p0491
Åtgärd:	- Spår C eller D är inte anslutet. - Ställ rotationsriktningen rätt för Hall-effekt sensorn, som eventuellt används som ersättning för spår C/D. - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera justeringen av Hall-effekt sensorn.

231431	<Ortsuppgift>Givare 1: Avvikelse inkremental/absolut position för stor
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid körning över nollimpulsen fastställdes en avvikelse av den inkrementella positionen. Vid ekvidistanta nollmärken gäller: - Det först passerade nollmärket ger referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkena måste ha n gånger avståndet refererande till det första nollmärket. Vid avståndskoderade nollmärken gäller: - Det första nollmärkesparet levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkesparen måste ha förväntat avstånd till det första nollmärkesparet. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Avvikelse i kvadranter (1 streck = 4 kvadranter). Se även: p0491

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Åtgärda nedsmutsning av kodskivan eller starka magnetfält.

231432 <Ortsuppgift>Givare 1: Rotorlägesadaptionen korregerar avvikelsen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: På spår A/B har impulser gått förlorade eller så har för många räknats. Korrektoren för dessa impulser är redan igång. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Senast uppmätta avvikelse hos nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck).
Tecknet framför anger rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera gränsfrekvensen.
 - Anpassa parametern för nollmärkesavståndet (p0424, p0425).

231442 <Ortsuppgift>Givare 1: Batterispänning förvarning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Givaren använder i frånslaget tillstånd ett batteri för att spara multiturn-informationen. För en ytterligare nedgång av batterispänningen kan multiturn-informationen inte längre sparas.

Åtgärd: Byt batteri.

231443 <Ortsuppgift>Givare 1: Unipolär CD signalnivå utanför specification

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den unipolära nivån (CP/CN eller DP/DN) för givare 1 ligger utanför den tillåtna toleransen.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 0 = 1: Antingen CP eller CN utanför toleransen.
Bit 16 = 1: Antingen DP eller DN utanför toleransen.
Nominellt skall givarens unipolära signalnivå ligga inom området 2500 mV +/-500 mV.
Utlösningsnivån ligger på < 1700 mV och > 3300 mV.
Upplysning:
Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:
- Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).
- Övervakningen aktiverad (p0437.31 =1).
Se även: p0491

- Åtgärd:**
- Kontrollera kabelförläggningen och skärmningen enligt EMC-riktlinjerna.
 - Kontrollera anslutningen och kontakten.
 - Är spår C/D korrekt anslutna (är signalledningarna CP växlade med CN resp. DP med DN)?
 - Byt ut givarkabeln.

231460 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor kanal A har fallit bort**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1: Ingångsspänningen utanför det avkännande mätområdet.

2: Ingångsspänningen utanför det i p4673 inställda mätområdet.

3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:

- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.

För varningsvärde = 2:

- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4673).

För varningsvärde = 3:

-Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

231461 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor kanal B har fallit bort**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.

2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4675).

3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:

- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.

För varningsvärde = 2:

- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4675).

För varningsvärde = 3:

-Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

231462 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor, ingen kanal aktiv**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid analogsensor är kanal A och kanal B inte aktiverade.**Åtgärd:** - Aktivera kanal A och/eller kanal B (p4670).

- Kontrollera givarkonfigurationen (p0404.17).

Se även: p4670

231463 <Ortsuppgift>Givare 1: Analogsensor positionsvärde överskrider gränsvärde**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Positionsvärdet har överskridit det tillåtna området på -0.5 ... +0.5.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 1: Positionsvärde från LVDT-sensorn.
 2: Positionsvärde från givarkaraktäristiken.

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
 - Kontrollera LVDT-omsättningsförhållandet (p4678).
 - Kontrollera referenssignalens anslutning till spår B.
 För varningsvärde = 2:
 - Kontrollera karaktäristikens koefficienter (p4663 ... p4666).

231470 <Ortsuppgift>Givare 1: Nedsmutsning upptäckt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Med det alternativa snittstället för givarsystem på sensormodulen 30 (SMC30) anges att givaren är nedsmutsad genom 0-signal på plint X521.7.

Åtgärd: - Kontrollera anslutningsdonen.
 - Byt givare resp. givarkabel.

231500 <Ortsuppgift>Givare 1: Positionsföljning rörelseområde överskridet

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)

Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Servot/givaren har för projekterad linjäraxel utan modulokorrektör överskridit det maximalt möjliga rörelseområdet. Värdet kan läsas i p0412 och tolkas som antal motorvarv.
 Vid p0411.0 = 1 fastställs det maximala rörelseområdet för projekterad linjäraxel av 64-gångar (+/- 32-gångar) av p0421.
 Vid p0411.3 = 1 är det maximala rörelseområdet för projekterad linjäraxel förinställt på det största möjliga värdet och motsvarar +/-p0412/2 (avrundat till hela varv). Det största möjliga värdet är beroende av antalet pulser (p0408) och finupplösningen (p0419).

Åtgärd: Störningen hävs enligt följande:
 - Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
 - Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
 - Välj givardrifttagning (p0010 = 0).
 Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.

231501 <Ortsuppgift>Givare 1: Positionsföljning givarposition utanför toleransfönster

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)

Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:	Servot/givaren har i frånslaget tillstånd rört sig med ett större värde än parametrerat som toleransfönster. Relationen mellan mekanik och givare finns eventuellt inte längre. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Avvikelse till senaste givarpositionen i absolutvärdesinkrement. Tecknet framför anger rörelserikningen. Upplysning: Den upptäckta avvikelsen visas även i r0477. Se även: p0413, r0477
Åtgärd:	Lägesföljningen återställs enligt följande: - Välj givardrifttagning (p0010 = 4). - Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1). - Välj givardrifttagning (p0010 = 0). Därefter kvitteras störningen och vid behov genomförs en absolutgivarjustering (p2507). Se även: p0010

231502	<Ortsuppgift>Givare 1: Givare med mätutväxling utan giltig signal
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV1 (AV2) Servo: AV1 (AV2, AV3) Hla: AV1 (AV2, AV3)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Givaren med mätutväxling ställer inte längre en giltig signal till förfogande.
Åtgärd:	Det måste säkerställas, att alla med mätutväxling påbyggda givare i drift lämnar giltigt ärvärde.

231503	<Ortsuppgift>Givare 1: Positionsföljning låter sig inte återställas
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV1 (AV2, INGEN) Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Positionsföljningen för mätväxeln låter sig inte återställas.
Åtgärd:	Störningen hävs enligt följande: - Välj givardrifttagning (p0010 = 4). - Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1). - Välj givardrifttagning (p0010 = 0). Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.

231700	<Ortsuppgift>Givare 1: Effektivitetstesten levererar inte förväntat värde
Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	DRIVE-CLiQ-givarens felord levererar satta felbits. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit x = 1: Effektivitetstest x är felaktig.
Åtgärd:	Byt givare.

231800 <Ortsuppgift>Givare 1: Kollektivt meddelande**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** INGA**Orsak:** Motorgivaren upptäckt minst ett fel.
Se även: p0491**Åtgärd:** Genomför utvärdering av ytterligare aktuella visade meddelanden.

231801 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CliQ: Livstecken saknas.**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Se även: p0491**Åtgärd:** - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.
- Byt berörd komponent.
Se även: p9916

231802 <Ortsuppgift>Givare 1: Tidsdelsspill**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Ett time-slice-spill har uppstått för givare 1.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yx hex: y = Berörd funktion (Siemens-intern feldiagnos), x = Berörd time-slice
x = 9:
Time-slice-spill för den snabba (strömregulatorakt)-time-slicen.
x = A:
Time-slice-spill för den mittre time-slicen.
x = C:
Time-slice-spill för den långsamma time-slicen.
yx = 3E7:
Timeout vid väntan på SYNO (t.ex. oväntat återfall i den acyklisk driften).
Se även: p0491

Åtgärd: Öka strömregulatorns scannertid.
Upplysning:
För strömregulatorns scannertid = 31.25 µs använd en SMx20 med beställningsnummer 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 <Ortsuppgift>Givare 1: Checksummafel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: POWER ON (GENAST)

Orsak: Vid läsning av programminnet på sensormodulen har ett checksummafel uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex
yyyy: Drabbat minnesområde.
xxxx: Skillnad mellan checksumman vid POWER ON och den aktuella checksumman.
Se även: p0491

Åtgärd: - Genomför POWER ON från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4)
- Kontrollera att den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt sensormodul.

231805 <Ortsuppgift>Givare 1: Kontrollsumma EEPROM är inte korrekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Interna parameterdata är skadade.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
01: EEPROM-åtkomst felaktig.
02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.
Se även: p0491

Åtgärd: Byt kretsen.

231806 <Ortsuppgift>Givare 1: Initialisering har matats in fel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Givarens initialisering har misslyckats. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Bit 0, 1: Givarens initialisering vid roterande motor misslyckades (avvikelse från grov- och finposition i givarpulstal/4). Bit 2: Medelspänningsanpassningen för spår A har misslyckats. Bit 3: Medelspänningsanpassningen för spår B har misslyckats. Bit 4: Medelspänningsanpassningen för accelerationsingången har misslyckats. Bit 5: Medelspänningsanpassningen för spår Safety A har misslyckats. Bit 6: Medelspänningsanpassningen för spår Safety B har misslyckats. Bit 7: Medelspänningsanpassningen för spår C har misslyckats. Bit 8: Medelspänningsanpassningen för spår D har misslyckats. Bit 9: Medelspänningsanpassningen för spår R har misslyckats. Bit 10: Skillnaden i medelspänningen mellan A och B är för stor (> 0.5 V). Bit 11: Skillnaden i medelspänningen mellan C och D är för stor (> 0.5 V). Bit 12: Skillnaden i medelspänningen mellan Safety A och Safety B är för stor (> 0.5 V). Bit 13: Skillnaden i medelspänningen mellan A och Safety B är för stor (> 0.5 V). Bit 14: Skillnaden i medelspänningen mellan B och Safety A är för stor (> 0.5 V). Bit 15: Standardavvikelsen för den fastställda medelspänningen är för stor (> 0.3 V). Bit 16: Internt fel - fel vid läsningen i ett register (CAFE). Bit 17: Internt fel - fel vid skrivningen i ett register (CAFE). Bit 18: Internt fel - ingen medelvärdesanpassning finns. Bit 19: Internt fel - felaktig ADC-åtkomst. Bit 20: Internt fel - ingen nollgenomgång funnen. Bit 28: Fel under initialiseringen av EnDat 2.2-mätenheten. Bit 29: Fel vid läsning av data från EnDat 2.2-mätenheten. Bit 30: EnDat 2.2-mätenhetens EEPROM-checksumma felaktig. Bit 31: EnDat 2.2-mätenhetens data inkonsistent. Upplysning: Bit 0, 1: T.o.m. 6SL3055-0AA00-5*A0 Bit 2 ... 20: Fr.o.m. 6SL3055-0AA00-5*A1 Se även: p0491
Åtgärd:	Kvittera störningen. Om störningen inte låter sig kvitteras: Bit 2 ... 9: Kontrollera givarens spänningsförsörjning. Bit 2 ... 14: Kontrollera motsvarande kabel. Bit 15 utan andra bitar: Kontrollera spår R, kontrollera inställningen i p0404. Bit 28: Kontrollera kabeln mellan EnDat 2.2-omvandlare och mätenhet. Bit 29 ... 31: Byt ut den defekta mätenheten.

231811	<Ortsuppgift>Givare 1: Givarserienummer har ändrats
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Motrogivarens serienumret för en synkronmotor har ändrat sig. Ändringen kontrolleras bara för givare med serienummer (t.ex. EnDat-givare) och inbyggsmotorer (t.ex. p0300 = 401) eller motorer från annan leverantör (p0300 = 2). Orsak 1: - Givaren har bytts. Orsak 2: - Ny idrifttagning av en främmande-, inbyggsmotor- eller linjärmotor. Orsak 3: - Motorn med inbyggd och justerad givare har bytts. Orsak 4: - En programvaruuppdateringen har gjordes till en version som genomför en kontroll av givarens serienummer. Upplysning: Med positionsreglering överförs serienumret vid justeringens start (p2507 = 2). För justerad givare(p2507 = 3) kontrolleras om serienumret ändrats och återställer i förekommande fall justeringen (p2507 = 1). Gör på följande sätt för att dölja övervakningen av serienumret. - Ställ in följande serienummer för motsvarande givardatablock: p0441 = FFF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0. - Parametrera F07414 till meddelandetyp N (p2118, p2119). Se även: p0491
Åtgärd:	För orsak 1, 2: Genomför en automatisk justering med hjälp av pollägesidentifiering. Kvittera störningen. Starta pollägesidentifieringen med p1990 = 1. Kontrollera därefter att pollägesidentifieringen sker korrekt. SERVO: Om det i p1980 har valts ett pollägesidentifikationsförfarande och p0301 inte innehåller en motortyp med en från fabrik justerad givare, aktiveras p1990 automatiskt. eller ställ in justering i p0431. Det nya serienumret övertas därmed automatiskt. eller gör en mekanisk justering av givaren. Överta det nya serienumret med p0440 = 1. För orsak 3, 4: Överför det nya serienumret med p0440 = 1.

231812 <Ortsuppgift>Givare 1: Begärd cykel resp. RX- / TX-tid stöds inte

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:

En från kontrollenheten begärd cykel resp. RX-/TX-timing stöds inte

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 0: Applikationscykeln stöds inte.
- 1: DRIVE-CLiQ-cykeln stöds inte.
- 2: Avståndet mellan RX- och TX-tidpunkten för kort.
- 3: TX-tidpunkten för tidig.

Åtgärd: Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

231813 <Ortsuppgift>Givare 1: Hårdvara logikenhet felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN

Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: DRIVE-CLiQ-givarens felord levererar satta felbits.
 Störvärde (r0949, binär tolkning):
 Bit 0: ALU watchdog har löst ut.
 Bit 1: ALU har upptäckt ett livsteckenfel.

Åtgärd: Byt givare.

231820 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

7 (= 07 hex):

Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det.

8 (= 08 hex):

Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Se även: p0491

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

Se även: p9916

231835 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.
Felorsak:
33 (= 21 hex):
Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.
34 (= 22 hex):
Tidsfel i telegrammets mottagningslista.
64 (= 40 hex):
Tidsfel i telegrammets sändningslista.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Se även: p0491

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Byt ut påverkade komponenter.
Se även: p9916

231836 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ: Sändfel hos DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Datana kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Se även: p0491

Åtgärd: Genomför POWER ON.

231837 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ: Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:	På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas. Felorsak: 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...). - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet. - Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904). - Byt ut påverkade komponenter.

231840	<Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandetröskeln
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Det har uppstått ett DRIVE-CLiQ-fel under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är inte ett SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B): Synkronisationsfel under den alternarande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåppupbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

231845	<Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.
 Felorsak:
 11 (= 0B hex):
 Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
 Se även: p0491

Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).
 Se även: p9916

231850 <Ortsuppgift>Givare 1: Givarutvärdering internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (INGEN)
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått i sensormodulen för givare 1.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Bakgrunds-time-slice är blockerad.
 2: Checksumman över kodminnet stämmer inte.
 10000: OEM-minnet hos EnDat-givaren innehåller data som inte kan tolkas.
 11000 ... 11499: Beskrivningsdatana från EEPROM felaktiga.
 11500 ... 11899: Kalibreringsdatana från EEPROM felaktiga.
 11900 ... 11999: Konfigurationsdatana från EEPROM felaktiga.
 12000 ... 12008: Kommunikationen med AD-omvandlaren störd.
 16000: DRIVE-CLiQ-givare initialisering applikation felaktig.
 16001: DRIVE-CLiQ-givare initialisering ALU felaktig.
 16002: DRIVE-CLiQ-givare HISI/SISI-initialisering felaktig.
 16003: DRIVE-CLiQ-givare Safety-initialisering felaktig.
 16004: DRIVE-CLiQ-givare internt systemfel.
 Se även: p0491

Åtgärd: - Byt ut sensormodulen.
 - Uppgradera i förekommande fall programvaran i sensormodulen.
 - Kontakta hotline.

231851 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
 Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 1) till kontrollenheten är felaktig. Från DRIVE-CLiQ-komponenten har livstecknet till kontrollenheten har inte satts. Felorsak: 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Uppgradera den berörda komponentens programvara. - Genomför POWER ON för den berörda komponenten (från-/tillslag).

231860	<Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN (AV1, AV2) Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 1) till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 17 (= 11 hex): CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt. 18 (= 12 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 19 (= 13 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 20 (= 14 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 21 (= 15 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt. 25 (= 19 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9915

231875 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

231885 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN (AV1, AV2) Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 1) till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33(= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera leveransspänningen för den påverkade komponenten. - Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter. Se även: p9915

231886 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN (AV1, AV2) Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 1) till kontrollenheten är felaktig.
Data kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:
- Genomför POWER ON.
- Kontrollera om givarens programvaruversion (r0148) passar till programvaruversionen för kontrollenheten (r0018).

231887 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (sensormodul för givare 1) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
Felorsak:
32 (= 20 hex):
Fel i telegramhuvudet.
35 (= 23 hex):
Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
66 (= 42 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
67 (= 43 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
96 (= 60 hex):
Vid drifttidsmätningen har svaret anlänt för sent.
97 (= 61 hex):
Utbytet av märkdata varade för länge.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:
- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

231895 <Ortsuppgift>Givare 1 DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföringen har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 1) till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 11 (= 0B hex): Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	Genomför POWER ON. Se även: p9915

231896	<Ortsuppgift>Givare 1: DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistenta komponentegenskaper
Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: INGEN (AV1, AV2) Servo: AV2 (AV1, AV3, GIVARE, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV2 (AV1, AV3, GIVARE, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ-komponenten (sensormodul för givare 1), har ändrat sig på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vid uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbyte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Komponentens nummer.
Åtgärd:	- Genomför POWER ON. - Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion. - Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

231899	<Ortsuppgift>Givare 1: Okänd störning
Meddelandevärde:	Nytt meddelande: %1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	En störning har uppstått på sensormodulen för givare 1, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara. Detta kan uppstå när programvaran för denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Störningens nummer. Upplysning: I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna störning kontrolleras. Se även: p0491
Åtgärd:	- Byt programvaran för sensormodulen mot en äldre programvara (r0148). - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

231902	<Ortsuppgift>Givare 1: SPI-BUS Fel uppstått
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak: Fel vid betjäning av den interna SPI-bussen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Byt sensormodul.
- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen.
- Kontakta Hotline.

231903 <Ortsuppgift>Givare 1: I2C-BUS Fel uppstått

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Fel vid betjäning av den interna I2C-bussen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Byt sensormodul.
- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen.
- Kontakta Hotline.

231905 <Ortsuppgift>Givare 1: Felparametrering

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	En parameter hos givare 1 har upptäckts vara felaktig. Eventuellt stämmer den parameterade givartypen inte överens med den anslutna. Den berörda parametern kan fastställas enligt följande: - Fastställ parameternumret via störvärdet (r0949). - Fastställ parameterindexet (p0187). Störvärde (r0949, decimal tolkning): yyyyxxx dec.: yyyy = tilläggsinformation, xxxx = parameter xxxx = 421: För EnDat-/SSI-givare måste absolutpositionen i protokollet vara mindre än eller lika med 30 bit. yyyy = 0: Inga ytterligare informationer finns. yyyy = 1: HTL-nivå (p0405.1 = 0) kombinerat med spårövervakning A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) stöds ej av denna komponent. yyyy = 2: I p0400 har ett kodnummer för en identifierad givare matats in, trots att ingen identifikation genomförts. Vänligen starta en ny givaridentifikation. yyyy = 3: I p0400 har ett kodnummer för en identifierad givare matats in, trots att ingen identifikation har genomförts. Vänligen välj i p0400 en listad givare med ett kodnummer < 10000. yyyy = 4: SSI-givare (p0404.9 = 1) utan spår A/B stöds inte av denna komponent. yyyy = 5: För SQW-givare är värdet i p4686 större än i p0425. yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-givare kan inte användas med denna programvaruversion. yyyy = 7: För SQW-givaren är Xist1-korrekturen (p0437.2) endast tillåten vid eqvidistanta nollmärken. yyyy = 8: Motorns polparvidd stöds inte av den använda linjärmåtskalan. yyyy = 9: Positionslängden i EnDat-protokollet får vara maximalt 32 bit. yyyy = 10: Den anslutna givaren stöds inte. yyyy = 11: Spårövervakningen stöds inte av hårdvaran. Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera om den anslutna givartypen stämmer överens med den parameterade. - Ställ den i störvärde (r0949) och p0187 angivna parametern rätt. För parameternummer = 314: - Kontrollera polparantal och mätväxelutväxling. Kvoten "polparantal" genom "mätväxelutväxling" måste vara mindre än eller lika med 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912	<Ortsuppgift>Givare 1: Enhetskombinationen inte tillåten
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: GIVARE (INGEN) Servo: GIVARE (IASC/DCBRK, INGEN) Hla: GIVARE (INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR

Orsak:	Den valda enhetskombinationen stöds inte. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1003: Den anslutna mätenheten kan inte användas med EnDat 2.2-omvandlaren. Mätenheten har exempelvis ingen pulsantal/upplösning av 2^n. 1005: Typen av mätenhet (inkrementell) stöds inte av EnDat 2.2-omvandlaren. 1006: Den maximala tiden (31.25 μs) för EnDat-överföringen har överskridits. 2001: Den inställda kombinationen av strömregulatortakt, DP-takt och Safety-takt stöds inte av EnDat 2.2-omvandlaren. 2002: Den linjära mätenhetens upplösning passar inte till linjärmotorns polparvidd.
Åtgärd:	För störvärde = 1003, 1005, 1006: - Använd tillåten mätenhet. För störvärde = 2001: - Ställ in tillåten taktkombination (vid behov använd standardinställningar). För störvärde = 2002: - Använd mätenhet med lägre upplösning (p0422).

231915 <Ortsuppgift>Givare 1: Konfigurationsfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Konfigurationen av givare 1 är felaktig.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1:

Omparametrering mellan störning/varning är inte tillåtet.

419:

Givaren upptäcker vid projekterad finupplösning Gx_XIST2 ett maximalt möjligt absolut positionsärvärde (r0483), som inte längre kan bildas inom 32 bit.

Åtgärd:

För varningsvärde = 1:

Genomför inte någon omparametrering mellan störning/varning.

För varningsvärde = 419:

Minska finupplösningen (p0419) eller inaktivera övervakningen (p0437.25), om inte det totala multiturnområdet behövs.

231916 <Ortsuppgift>Givare 1: Fel vid parametrering

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: GIVARE (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: GIVARE (AV1, AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	En parameter för givare 1 har upptäckts vara felaktig. Eventuellt stämmer inte den parameterade givartypen överens med den anslutna. Den berörda parametern kan fastställas enligt följande: - Fastställ parameternumret via störvärdet (r0949). - Fastställ parameterindexet (p0187). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternummer. Se även: p0491
Åtgärd:	- Kontrollera om den anslutna givartypen överensstämmer med den parameterade. - Korrigera parametern som specificeras med störvärde (r0949) och p0187.

231920 <Ortsuppgift>Givare 1: Fel temperatursensor**Meddelandevärde:** Felorsak: %1, Kanalnummer: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid utvärdering av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Felorsak:
1 (= 01 hex):
Trådbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm).
2 (= 02 hex):
Uppmätt motstånd för litet (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Ytterligare värden:
Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Se även: p0491

Åtgärd: - Kontrollera att givarkabeln är av korrekt typ och att anslutningen är korrekt.
- Kontrollera val av temperatursensor i p0600 till p0603.
- Byt sensormodul (hårdvarufel eller felaktiga kalibreringsdata).

231930 <Ortsuppgift>Givare 1: Dataloggern har sparat data**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid aktiverad funktion "Datalogger" (p0437.0 = 1) har ett fel för sensormodulen uppstått. Denna varning anvisar, att för felet har motsvarande diagnosdata sparats på minneskortet.
Diagnosdatana har sparats i följande mapp:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
I TXT-filen finns följande informationer:
- Visning av den senast skrivna BIN-filen.
- Antal ännu möjliga skrivuppdrag (från 10000 nedåt).
Upplysning:
Utvärderingen av BIN-filerna kan endast ske Siemens-internt.

Åtgärd: Inget nödvändigt.
Varningen försvinner automatiskt.
Dataloggern är redan klar att registrera nästa felfall.

231940 <Ortsuppgift>Givare 1: Spindelsensor S1 spänning felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Spänningen hos spindelns analogsensor S1 ligger utanför det tillåtna området.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Signalnivå från sensor S1.

Upplysning:

En signalnivå på 500 mV motsvarar det numeriska värdet 500 dec.

Åtgärd:

- Kontrollera spännverktyget.
- Kontrollera och vid behov anpassa toleransen (p5040).
- Kontrollera och vid behov anpassa tröskelvärdet (p5041).
- Kontrollera analogsensor 1 och anslutningarna.

Se även: p5040, p5041

231950 <Ortsuppgift>Givare 1: Internt programvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: GIVARE (AV2)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt programvarufel har uppstått.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Störvärdet innehåller information om felkällan.

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen till en nyare version.
- Kontakta Hotline.

231999 <Ortsuppgift>Givare 1: Okänd varning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En varning har uppstått på sensormodulen för givare 1, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.

Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Varningsens nummer.

Upplysning:

I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna varning kontrolleras.

Se även: p0491

Åtgärd:

- Byt programvaran för sensormodulen mot en äldre programvara (r0148).
- Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

232100 <Ortsuppgift>Givare 2: Felaktigt nollmärkesavstånd

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet. För avståndskodade givare bestäms nollmärkesavståndet från parvis igenkända nollmärken. Detta innebär att ett saknat nollmärke, beroende på parbildningen inte kan leda till någon störning och inte heller har någon inverkan i systemet. Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Sist uppmätta nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrementer = 1 givarstreck). Teckenbiten identifierar rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.
Åtgärd:	- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktdosan. - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken). - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425). - Vid meddelande över varvtalströskeln, reducera i förekommande fall filtertiden (p0438). - Byt givare resp. givarkabel.

232101 <Ortsuppgift>Givare 2: Nollmärket har fallit bort

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Det 1,5 * parameterade nollmärkesavståndet har överskridits. Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Antal inkrementer efter POWER ON eller sedan senaste nollmärkes avkänningen (4 inkrementer = 1 givarstreck).
Åtgärd:	- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktdosan. - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken). - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0425). - Vid meddelande över varvtalströskeln, reducera i förekommande fall filtertiden (p0438). - När p0437.1 är aktiv kontrollera p4686. - Byt givare resp. givarkabel.

232103 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitudfel spår R

Meddelandevärde:	Spår R: %1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST

Orsak:	Nollmärkessignalens (spår R) amplitud hos givare 2 ligger inte inom toleransbandet. Felet kan lösas ut när det unipolära spänningsområdet (RP/RN) överskrider eller vid underskridande av den differentiella amplituden. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signalnivån för spår R (16 bit med förtecken) Utlösningströsklarna för givarens unipolära signalnivå ligger mellan < 1400 mV och > 3500 mV. Utlösningströskeln för givarens differentiella signalnivå ligger på < -1600 mV. En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 Hex = 21299 dec. Upplysning: Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut. Störvärdet kan endast bildas mellan -32768 ... 32767dec (-770 ... 770 mV). Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls: - Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1). - Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).
Åtgärd:	Kontrollera varvtalsområdet, frekvenskaraktärstiken (amplitud karaktärstiken) för mätutrustningen är eventuellt inte tillräckligt för varvtalsområdet. - Kontrollera givarkablarnas förläggning och skärmning enligt EMC-riktlinjerna. - Kontrollera anslutningen och kontakten. - Kontrollera givartypen (givare med nollmärke). - Kontrollera om nollmärket är anslutet och att signalledarna RP och RN inte är växlade. - Byt ut givarkabeln. - Vid nedsmutsad kodskiva eller åldrad belysning byt ut givaren.

232110 <Ortsuppgift>Givare 2: Seriell kommunikation störd

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Överföringen av det seriella kommunikationsprotokollet mellan givare och utvärderingsmodul är felaktigt.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0: Alarmbit i positionsprotokollet.

Bit 1: Felaktig nollnivå på datakabeln.

Bit 2: Givaren svarar inte (levererar ingen startbit inom 50 ms).

Bit 3: CRC-fel: Checksumman i protokollet från givaren passar inte till datana.

Bit 4: Felaktig kvittering från givaren: Givaren har förstått uppdraget felaktigt eller kan inte utföra det.

Bit 5: Internt fel i den seriella drivrutinen: Ett otillåtet modekommando har begärts.

Bit 6: Timeout vid den cykliska läsningen.

Bit 7: Timeout vid registerkommunikationen.

Bit 8: Protokollet är för långt (t. ex. > 64 bitar).

Bit 9: Spill i mottagningsbufferten.

Bit 10: Frame-fel vid dubbelläsningen.

Bit 11: Paritetsfel.

Bit 12: Felaktig datakabelnivå under monoflop-tiden.

Bit 13: Datakabeln felaktig.

Bit 14: Fel vid registerkommunikationen.

Bit 15: Internt kommunikationsfel.

Upplysning:

För en EnDat 2.2-givare är betydelsen av störvärdet beskrivet i F3x135 (x = 1, 2, 3).

Åtgärd:

För störvärde bit 0 = 1:
 - Defekt givare. F31111 lämnar eventuellt ytterligare detaljer.

För störvärde bit 1 = 1:
 - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel.

För störvärde bit 2 = 1:
 - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel.

För störvärde bit 3 = 1:
 - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel.

För störvärde bit 4 = 1:
 - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul.

För störvärde bit 5 = 1:
 - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul.

För störvärde bit 6 = 1:
 - Genomför programvaruuppdatering för sensormodulen.

För störvärde bit 7 = 1:
 - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel.

För störvärde bit 8 = 1:
 - Kontrollera parametreringen (p0429.2).

För störvärde bit 9 = 1:
 - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul.

För störvärde bit 10 = 1:
 - Kontrollera parametreringen (p0429.2, p0449).

För störvärde bit 11 = 1:
 - Kontrollera parametreringen (p0436).

För störvärde bit 12 = 1:
 - Kontrollera parametreringen (p0429.6).

För störvärde bit 13 = 1:
 - Kontrollera datakabeln.

För störvärde bit 14 = 1:
 - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel.

232111 <Ortsuppgift>Givare 2: Absolutvärdesgivare internt fel

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Absolutvärdesgivarens felord levererar satta felbitar. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyyyxxx hex: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Felorsak yyyy = 0: Bit 0: Lampan trasig. Bit 1: Signalamplituden för låg. Bit 2: Positionsvärdet felaktigt. Bit 3: Överspänning givarförsörjning. Bit 4: Underspänning givarförsörjning. Bit 5: Överström givarförsörjning. Bit 6: Batteribyte krävs. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplituden utanför reglerområdet. Bit 1: Fel multiturn-snittställe. Bit 2: Internt datafel (singleturn/multiturn inte enkel steg). Bit 3: Fel EEPROM-snittställe. Bit 4: SAR-omvandlarfel. Bit 5: Fel vid registerdataöverföring. Bit 6: Internt fel på Error-Pin upptäckt (nErr). Bit 7: Temperaturtröskeln över- resp. underskriden.
Åtgärd:	För yyyy = 0: För störvärde Bit 0 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 1 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 2 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 3 = 1: Felaktig 5V-försörjningsspänning. Vid användning av en SMC: Kontrollera plug-inkabeln mellan givare och SMC eller byt SMC. Vid användning av en motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 4 = 1: Felaktig 5V-försörjningsspänning. Vid användning av en SMC: Kontrollera plug-inkabeln mellan givare och SMC eller byt SMC. Vid användning av en motor med DRIVE-CLiQ: Byt motor. För störvärde Bit 5 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 6 = 1: Batteriet behöver bytas (bara vid givare med batteribuffert). För yyyy = 1: Givaren är defekt. Byt givare.

232112 <Ortsuppgift>Givare 2: Felbiten i det seriella protokollet är satt

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Givare sänder över det seriella protokollet en satt felbit. Störvärde (r0949, binär tolkning). Bit 0: Störningbit i positionsprotokollet.

Åtgärd: Vid störvärde Bit 0 = 1:
Vid en EnDat-givare finns eventuellt ytterligare detaljer i F31111.

232115 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitudfel spår A eller B ($A^2 + B^2$)

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$) för givare 2 överskrider den tillåtna toleransen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxx hex:
yyyy = Signálnivå spår B (16 bit med förtecken).
xxxx = Signálnivå spår A (16 bit med förtecken).
Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningssnivån ligger på < 170 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 750 mV.
En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
Upplysning för sensormoduler för resolver (t. ex. SMC10):
Nominellt ligger signálnivå på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningssnivån ligger på < 1070 mV och > 3582 mV.
En signálnivå på 2900 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 6666 hex = 26214 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

Åtgärd:

- Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering och skärmning.
- Kontrollera anslutningskontakterna.
- Byt givare resp. givarkabel.
- Kontrollera sensormodulen (t. ex. anslutningkontakten).

Vid mätsystem utan egen lagring gäller:

- Kontrollera inställningen av mät huvudet och mätskalans placering.

Vid mätsystem med egen lagring gäller:

- Säkerställ, att inget axiellt tryck utövas på givarhuset.

232116 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitudfel övervakning spår A + B

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Amplituderna hos de likriktade givarsignalerna A och B och amplituden från roten ur $A^2 + B^2$ för givare 2 ligger inte inom toleransområdet.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxx hex:
yyyy = Signálnivå spår B (16 bit med förtecken).
xxxx = Signálnivå spår A (16 bit med förtecken).
Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningssnivån ligger på < 130 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 955 mV.
En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering och skärmning.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera sensormodulen (t. ex. anslutningskontakten).

232117 <Ortsuppgift>Givare 2: Inverteringen av signal A/B/R är felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: För en fyrkantgivare (bipolär, dubbelsidig) är inte signalerna A*, B* och R* inverterade i förhållande till signalerna A, B och R.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0 ... 15: Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Bit 16: Fel spår A.

Bit 17: Fel spår B.

Bit 18: Fel spår R.

Upplysning:

Vid SMC30 (endast ordernummer 6SL3055-0AA00-5CA0 och 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gäller:

En fyrkantsgivare utan spår R används och spårövervakningen (p0405.2 = 1) är aktiverad.

Åtgärd:

- Kontrollera givare/kabel:

- Levererar givare någon TTL-signal och därtill inverterade signaler?

Upplysning:

Vid SMC30 (endast artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 och 6SL3055-0AA00-5CA1) gäller:

- Kontrollera inställningen i p0405 (p0405.2 = 1 är bara möjlig när givaren är ansluten till X520).

Med en fyrkantsgivare utan spår R måste vid anslutning till X520 (SMC30) resp. X23 (CUA32, CU310) följande bryggor läggas in:

- Stift 10 (referenssignal R) <--> stift 7 (givarspänningsförsörjning noll)

- Stift 11 (referenssignal R inverterad) <--> stift 4 (givarspänningsförsörjning)

232118 <Ortsuppgift>Givare 2: Varvtalsskillnaden ligger utanför toleransen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: För en HTL/TTL-givare har varvtalsskillnaden över flera samplingscykler överskridit värdet i p0492.

Ändringen till medelhastighetsärvärde - om applicerbart - är övervakat i strömregulatortakt.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Se även: p0492

Åtgärd:

- Kontrollera om den ingående tachokabeln har något brott.

- Kontrollera tachoskyddets jordning.

- Höj eventuellt den maximala varvtalsskillnaden per avskärningscykel (p0492).

232120 <Ortsuppgift>Givare 2: Försörjningsspänning felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Ett fel i försörjningsspänningen för givare 2 har upptäckts. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: Underspänning på avkänningsledaren. Bit 1: Överström hos givarens försörjning. Bit 2: Överström hos givarens försörjning på ledaren för negativ resolverutstyrning. Bit 3: Överström hos givarens försörjning på ledaren för positiv resolverutstyrning. Bit 4: 24V-försörjningen via effektmodulen (PM) är överbelastad. Bit 5: Överström på omvandlarens EnDat-anslutning. Bit 6: Överspänning på omvandlarens EnDat-anslutning. Bit 7: Hårdvarufel på omvandlarens EnDat-anslutning. Upplysning: En förväxling av givarkablarna 6FX2002-2EQ00-.... och 6FX2002-2CH00-.... kan leda till att givaren förstörs eftersom stiften för driftspänningen är omkastade.
Åtgärd:	För störvärde Bit 0 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Kontrollera kontaktanslutningarna hos givarkabeln. - SMC30: Kontrollera parametreringen (p0404.22). För störvärde Bit 1 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde Bit 2 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde Bit 3 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde bit 5 = 1: - Mätenheten riktigt ansluten till omvandlaren? - Byt mätenhet resp. kabeln till mätenheten. För störvärde bit 6, 7 = 1: - Byt den defekta EnDat 2.2-omvandlaren.

232121 <Ortsuppgift>Givare 2: Grovplacering felaktig

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Vid avkänning av den aktuella versionen upptäcktes ett fel i kretsen. Som ett resultat av detta fel måste man anta att den aktuella versionen levererar en felaktig, grov placering.
Åtgärd:	Ersätt motorn med DRIVE-CliQ eller motsvarande sensormodul.

232122 <Ortsuppgift>Givare 2: Intern försörjningsspänning felaktig

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV1
Kvittering:	GENAST

Orsak: ASICs interna referensspänning för givare 2 är felaktig.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Referensspänningen felaktig.
 2: Intern underspänning.
 3: Intern överspänning.

Åtgärd: Ersätt motorn med DRIVE-CliQ eller motsvarande sensormodul.

232123 <Ortsuppgift>Givare 2: Signalnivå A/B unipolär utanför tolerans

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Den unipolära nivån (AP/AN eller BP/BN) för givare 2 ligger utanför den tillåtna toleransen.
 Störvärde (r0949, binär tolkning):
 Bit 0 = 1: Antingen AP eller AN utanför toleransen.
 Bit 16 = 1: Antingen BP eller BN utanför toleransen.
 Nominellt skall givarens unipolära signalnivå ligga inom området 2500 mV +/-500 mV.
 Utlösningnivån ligger på < 1700 mV och > 3300 mV.
 Upplysning:
 Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:
 - Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).
 - Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).

Åtgärd:
 - Kontrollera kabelförläggningen och skärmningen enligt EMC-riktlinjerna.
 - Kontrollera anslutningen och kontakten.
 - Kontrollera om det finns en kortslutning till jord i en signalledning eller driftspänningen.
 - Byt ut givarkabeln.

232125 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitudfel spår A eller B överstyrd

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Amplituden hos spår A eller B för givare 2 överskrider det tillåtna toleransbandet.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxxx hex:
 yyyy = Signalnivå spår B (16 bit med förtecken).
 xxxx = Signalnivå spår A (16 bit med förtecken).
 Nominellt skall givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningnivån ligger på < 750 mV Detta fel uppstår även om A/D-omvandlaren är överstyrd.
 En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
 Upplysning för sensormoduler för resolver (t. ex.SMC10):
 Nominellt ligger signalnivå på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningnivån ligger på > 3582 mV.
 En signalnivå på 2900 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 6666 hex = 26214 dec.
 Upplysning:
 Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

Åtgärd:
 - Kontrollera EMV-riktigheten i givarkablarnas placeringar och skärmningar.
 - Byt givare resp. givarkabel.

232126 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitud AB för hög**Meddelandevärde:** Amplitud: %1, Vinkel: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR**Orsak:** Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$ eller $|A| + |B|$) för givare 2 överskrider den tillåtna toleransen.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

yyyyxxxx hex:

yyyy = Vinkel

xxxx = Amplitud, dvs. roten ur $A^2 + B^2$ (16 bit utan förtecken).

Nominellt måste givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25=+20 %).

Utlösningströskeln ligger för $(|A| + |B|) > 1120$ mV eller roten ur $(A^2 + B^2) > 955$ mV.

En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvarar talvärdet 299A hex = 10650 dec.

Vinkel 0 ... FFFF hex motsvarar 0 ... 360 graders finposition. Noll grader ligger vid den negativa nollgenomgången för spår B.

Upplysning:

Amplitudfelets analogvärde är inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

Åtgärd:
- Kontrollera EMV-riktigheten i givarkablarnas placeringar och skärmningar.
- Byt givare resp. givarkabel.**232129 <Ortsuppgift>Givare 2: Lägesskillnad Hall-effekt sensor/spår C/D och A/B för stor****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR**Orsak:** Felet hos spår C/D är större än +/- 15 ° mekaniskt eller +/- 60 ° elektriskt resp. felet vid hallsensorsignaler är större än +/- 60 ° elektriskt.

En period för spår C/D motsvarar 360 ° mekaniskt.

En period för Hallsensorsignalen motsvarar 360 ° elektriskt.

Övervakningen startar t. ex. när Hallsensorn ansluts som ersättning för spår C/D med en felaktigt rotationsriktning eller om den levererar för oprecist värde.

Efter finsynkroniseringen genom ett referensmärke resp. 2 referensmärken vid avståndskodade givare, löser den här störningen inte ut längre, utan istället varning A32429.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

För spår C/D gäller:

Uppmätt avvikelse som mekanisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).

För hallsensorsignal gäller:

Uppmätt avvikelse som elektrisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).

Åtgärd:
- Spår C eller D är inte anslutet.
- Ställ rotationsriktningen rätt för Hall-effekt sensorn, som eventuellt används som ersättning för spår C/D.
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera justeringen av Hall-effekt sensorn.**232130 <Ortsuppgift>Givare 2: Nollmärke och grovsynkroniseringspositionen är felaktiga****Meddelandevärde:** Vinkelavvikelse elektrisk: %1, Vinkel mekanisk: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Efter initialisering av polläget med spår C/D, Hallsensorsignal eller pollägesidentifiering, har nollmärket hamnat utanför det tillåtna området. För avståndskodade givare sker kontrollen efter att 2 nollmärken har körts över. Finsynkroniseringen kommer inte att genomföras. Vid initialisering över spår C/D (p0404) kontrolleras, om nollmärket uppkommer inom ett vinkelområde av +/- 18° mekaniskt. Vid initialisering över hallsensor (p0404) eller pollägesidentifiering (p1982) kontrolleras, om nollmärket uppkommer inom ett vinkelområde av +/- 60° elektriskt. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyxxxx hex yyyy: Fastställd mekanisk nollmärkesposition (användbar endast vid spår C/D). xxxx: Nollmärkets avvikelse från den förväntade positionen som elektrisk vinkel. Normering: 32768 dec. = 180°.
Åtgärd:	- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktanslutningen. - Kontrollera anslutningen för Hall-effekt sensorn, som eventuell ersättning för spår C/D. - Kontrollera anslutningen för spår C eller spår D. - Byt givare resp. givarkabel.

232131 <Ortsuppgift>Givare 2: Avvikelse inkremental/absolut position för stor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Absolutgivare:

Vid cyklisk läsning av absolutpositionen fastställdes en för stor skillnad till den inkrementala positionen. Den lästa absolutpositionen förkastas.

Gränsvärde för avvikelsen:

- EnDat-givare: Levereras från givaren och består av minst 2 kvadranter (t. ex. EQI 1325 > 2 kvadranter, EQN 1325 > 50 kvadranter).

- Andra givare: 15 pulser = 60 kvadranter.

Inkrementell givare:

När nollpulsen passerade upptäcktes ett avvikelse i den inkrementella positionen.

Vid eqvidistanta nollmärken gäller:

- Det först passerad nollmärket levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkena måste ha n gånger avståndet till det första nollmärket.

För avståndsdecoderade nollmärken gäller:

- Det första nollmärkesparet levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkesparen måste ha det förväntade avståndet till det första nollmärkesparet.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Avvikelse i kvadranter (1 puls = 4 kvadranter).

Åtgärd:

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera kontaktdosan.
- Byt givare resp. givarkabel.
- Kontrollera nedsmutsning av kodskiva eller magnetfält i omgivningen.
- Anpassa parametern för nollmärkesavstånd (p0425).
- Vid meddelande över en varvtalströskel reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).

232135 <Ortsuppgift>Givare 2: Fel vid positionsbestämning

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Givaren levererar bitvis statusinformationer i ett internt status-/felord. En del av dessa bitar leder till att denna störning löser ut. Andra bitar är statusvisningar. Status-/felordet visas i störvärdet. Upplysning till bitbeteckningen: Den första beteckningen gäller för DRIVE-CLiQ-givare, den andra för EnDat 2.2-givare. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: F1 (Safety statusvisning). Bit 1: F2 (Safety statusvisning). Bit 2: Reserverad (belysning). Bit 3: Reserverad (signalamplitud). Bit 4: Reserverad (positionsvärde). Bit 5: Reserverad (överspänning). Bit 6: Reserverad (underspänning) / hårdvaraufel EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserverad (överström) / EnDat-givare borttagen i icke parkerat tillstånd (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserverad (batteri) / överström EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserverad / överspänning EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitud (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Överspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Underspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Överström (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperatur överskriden (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusvisning). 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 (reserverad).
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut givaren. Upplysning: En EnDat 2.2-givare får bara tas bort och anslutas i tillståndet "Parkerad". Om en EnDat 2.2-givare tas bort då tillståndet "Parkerad" inte finns, så är efter att givare anslutits en POWER ON (från-/tillslag) nödvändig för felkvitteringen.

232136 <Ortsuppgift>Givare 2: Fel vid bestämning av multiturninformation

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR

Orsak:	Givaren levererar bitvis statusinformationer i ett internt status-/felord. En del av dessa bitar leder till att denna störning löser ut. Andra bitar är statusvisningar. Status-/felordet visas i störvärdet. Upplysning till bitbeteckningen: Den första beteckningen gäller för DRIVE-CLiQ-givare, den andra för EnDat 2.2-givare. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: F1 (Safety statusvisning). Bit 1: F2 (Safety statusvisning). Bit 2: Reserverad (belysning). Bit 3: Reserverad (signalamplitud). Bit 4: Reserverad (positionsvärde). Bit 5: Reserverad (överspänning). Bit 6: Reserverad (underspänning) / hårdvaraufel EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserverad (överström) / EnDat-givare borttagen i icke parkerat tillstånd (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserverad (batteri) / överström EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserverad / överspänning EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitud (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Överspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Underspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Överström (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperatur överskriden (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusvisning). 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 (reserverad).
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut givaren. Upplysning: En EnDat 2.2-givare får bara tas bort och anslutas i tillståndet "Parkerad". Om en EnDat 2.2-givare tas bort då tillståndet "Parkerad" inte finns, så är efter att givare anslutits en POWER ON (från-/tillslag) nödvändig för felkvittringen.

232137 <Ortsuppgift>Givare 2: Internt fel vid positionsbestämning

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittring: IMPULSSPÄRR

Orsak:	I DRIVE-CLiQ-givaren har ett fel uppstått vid positionsbestämningen. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyxxxxxx hex: yy = Givarvariant, xxxxxx = Bitkodering av felorsaken För yy = 08 hex (bit 27 = 1) gäller följande bitdefinition: Bit 1: Signalövervakning (sin/cos). Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fel positionsord 1. Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fel positionsord 2. Bit 16: LED-övervakning iC-LG (opto ASIC). Bit 17: Fel i multiturn. Bit 23: Temperatur utanför gränsvärdet. Upplysning: För en givarvariant som inte är beskriven här, vänligen vänd dig till givartillverkaren för närmare information om bitkoderingen.
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut DRIVE-CLiQ-givaren.

232138 <Ortsuppgift>Givare 2: Internt fel vid bestämning av multiturninformation

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	I DRIVE-CLiQ-givaren har ett fel uppstått vid positionsbestämningen. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyxxxxxx hex: yy = Givarvariant, xxxxxx = Bitkodering av felorsaken För yy = 08 hex (bit 27 = 1) gäller följande bitdefinition: Bit 1: Signalövervakning (sin/cos). Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fel positionsord 1. Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fel positionsord 2. Bit 16: LED-övervakning iC-LG (opto ASIC). Bit 17: Fel i multiturn. Bit 23: Temperatur utanför gränsvärdet. Upplysning: För en givarvariant som inte är beskriven här, vänligen vänd dig till givartillverkaren för närmare information om bitkoderingen.
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut DRIVE-CLiQ-givaren.

232142 <Ortsuppgift>Givera 2: Batterispänning felaktig

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Givaren använder i frånslaget tillstånd ett batteri för att spara multiturn-informationen. Batterispänningen räcker inte längre för att fortsätta spara multiturn-informationen.
Åtgärd:	Byt batteri.

232150 <Ortsuppgift>Givare 2: Felaktigt initialisering

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	En i p0404 vald givarfunktionalitet arbetar felaktigt. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Störd givarfunktionalitet. Bitbeläggningen motsvarar den för p0404 (t.ex. Bit 5 satt: Fel spår C/D).
Åtgärd:	- Kontrollera att inställningen i p0404 är korrekt. - Kontroller använd givartyp (inkremental/absolut) och SMCxx givarkabel. - Beakta eventuellt ytterligare felmeddelande som beskriver störningen i detalj.

232151 <Ortsuppgift>Givare 2: Givarvarvtalet för initialisering för högt

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Givarvarvtalet är under sensormodulens initialisering för högt.
Åtgärd:	Reducera givarens varvtal motsvarande under initialiseringen. I förekommande fall koppla bort övervakningen (p0437.29). Se även: p0437

232152 <Ortsuppgift>Givare 2: Maximal ingångsfrekvens överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Den maximala ingångsfrekvensen hos givarutvärderingen har överskridits. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Aktuell ingångsfrekvens i Hz. Se även: p0408
Åtgärd:	- Minska varvtalet. - Använd givare med lägre pulsantal (p0408).

232153 <Ortsuppgift>Givare 2: Identifiering misslyckades

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	För givaridentifieringen (väntande) med p0400=10100 har ett fel uppstått. Den anslutna givaren kunde inte identifieras. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): Bit 0: Datalängden felaktig Se även: p0400
Åtgärd:	Konfigurera givaren efter databladet manuellt.

232160 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor kanal A har fallit bort

Meddelandevärde:	%1
-------------------------	----

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4673).
3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).
Åtgärd: För störvärde = 1:
- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
För störvärde = 2:
- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4673).
För störvärde = 3:
- Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

232161 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor kanal B har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4675).
3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).
Åtgärd: För störvärde = 1:
- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
För störvärde = 2:
- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4675).
För störvärde = 3:
- Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

232163 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor positionsvärde överskrider gränsvärde

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: Positionsvärdet har överskridit det tillåtna området på -0.5 ... +0.5.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Positionsvärde från LVDT-sensorn.
2: Positionsvärde från givarkaraktärstiken.
Åtgärd: För störvärde = 1:
- Kontrollera LVDT-omsättningsförhållandet (p4678).
- Kontrollera referenssignalens anslutning till spår B.
För störvärde = 2:
- Kontrollera karaktärstikens koefficienter (p4663 ... p4666).

232400 <Ortsuppgift>Givare 2: Varningstolerans nollmärkesavstånd felaktig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet.

Vid avståndskoderade givare fastställs nollmärkesavståndet ur parvis upptäckta nollmärken. Av detta kommer det sig, att ett felaktigt nollmärke avhängigt av parbildningen inte kan leda till någon störning och inte heller har någon påverkan på systemet.

Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare).

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Senast uppmätta nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck).

Tecknet framför anger rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.

Åtgärd:

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425).
 - Byt givare resp. givarkabel.
-

232401 <Ortsuppgift>Givare 2: Varningstolerans nollmärke har tappats**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Det 1,5 * parameterade nollmärkesavståndet har överskridits.

Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjära givare).

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Antal inkrement efter POWER ON eller sedan det senaste avkända nollmärket (4 inkrement = 1 givarstreck).

Åtgärd:

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0425).
 - Byt givare resp. givarkabel.
-

232405 <Ortsuppgift>Givare 2: Temperaturen i givarutvärderingen otillåten**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)**Orsak:** Givarutvärderingen hos en motor med DRIVE-CLiQ har upptäckt en otillåten temperatur.

Felnivån ligger på 125 °C.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Uppmätt modultemperatur i 0.1 °C.

Åtgärd:

Reducera omgivningstemperaturen för motorns DRIVE-CLiQ anslutning.

232407 <Ortsuppgift>Givare 2: Funktionsgräns uppnådd**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Givaren har uppnått en av sina funktionsgränser. En service rekommenderas.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Inkrementell signal
3: Absolutspår
4: Kodanslutning

Åtgärd: Genomför service. Vid behov byt givaren.
Upplysning:
Den aktuella funktionsreserven hos en givare kan visas via r4651.
Se även: p4650, r4651

232410 <Ortsuppgift>Givare 2: Seriell kommunikation

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Överföringen av det seriella kommunikationsprotokollet mellan givare och utvärderingsmodul är felaktig.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 0: Alarmbit i positionsprotokoll.
Bit 1: Felaktig nollnivå på datakabeln.
Bit 2: Givare svarar inte (levererar ingen startbit inom 50 ms).
Bit 3: CRC-fel: Checksumman i protokollet från givaren passar inte med datan.
Bit 4: Felaktig kvittering från givare: Givaren har förstått uppdraget felaktigt eller kan inte utföra det.
Bit 5: Internt fel i seriella drivrutinen: Ett otillåtet modekommando har begärts.
Bit 6: Timeout vid cyklisk läsning.
Bit 8: Protokoll är för långt (t. ex. > 64 Bitar).
Bit 9: Spill i mottagningsbufferten.
Bit 10: Frame-fel vid dubbelläsning.
Bit 11: Patitätsfel.
Bit 12: Felaktig datakabelnivå under "monoflop"-tiden.

Åtgärd:

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera kontaktdosan.
- Byt givare.

232411 <Ortsuppgift>Givare 2: Absolutvärdesgivare meddelar varningar

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Absolutvärdesgivarens felord innehåller satta varningsbitar.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 yyyxxxx hex: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Feorsak
 yyyy = 0:
 Bit 0: Frekvensen överskriden (varvtal för högt).
 Bit 1: Temperaturen överskriden.
 Bit 2: Reglerreserv belysning överskriden.
 Bit 3: Urladdat batteri.
 Bit 4: Referenspunkt förbikörd.
 yyyy = 1:
 Bit 0: Signalamplituden utanför reglerområdet.
 Bit 1: Fel i multiturn-snittstället.
 Bit 2: Internt datafel (singleturn/multiturn inte med enkelsteg).
 Bit 3: Fel i EEPROM-snittstället.
 Bit 4: SAR-omvandlarfel.
 Bit 5: Fel vid registerdataöverföringen.
 Bit 6: Internt fel på Error-Pin upptäckt (nErr).
 Bit 7: Temperaturtröskeln över- resp. underskriden.

Åtgärd: Byt givare.

232412 <Ortsuppgift>Givare 2: Felbiten i det seriella protokollet är satt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Givaren sänder via det seriella protokollet en satt felbit.
 Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
 Bit 0: Störningsbit i positionsprotokollet.
 Bit 1: Varningsbit i positionsprotokollet.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Kontrollera givarkablarnas förläggning enligt EMC-riktlinjerna.
- Kontrollera anslutningen.
- Byt ut givaren.

232414 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitudfel spår C eller D ($C^2 + D^2$)

Meddelandevärde: Spår C: %1, Spår D: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Amplituden ($C^2 + D^2$) hos spår C och D för givaren eller från Hallsignalen ligger inte inom toleransenbandet.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxx hex:
 yyyy = Signálnivå spår D (16 bit med förtecken).
 xxxx = Signálnivå spår C (16 bit med förtecken).
 Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningssnivå ligger på < 230 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 750 mV.
 En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
 Upplysning:
 Om amplituden inte ligger inom toleransenbandet så kan den inte användas att initialisera startpositionen.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera givarmodulen (till exempel kontakten).
 - Kontrollera Hall-sensor box.

232415 <Ortsuppgift>Givare 2: Amplitudvarning spår A eller B ($A^2 + B^2$)

Meddelandevärde: Amplitud: %1, Vinkel: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

- Orsak:** Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$) för givare 2 har överskridit den tillåtna toleransen.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 yyyyyxxx hex:
 yyyy = Vinkel
 xxxx = Amplitud, dvs. roten ur $A^2 + B^2$ (16 bit utan förtecken)
 Nominellt måste signalnivån för givaren ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningströskeln ligger på < 230 mV (Beakta frekvensen hos givaren).
 En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvarar det numeriska värdet 299A hex = 10650 dec.
 Vinkeln 0 ... FFFF hex motsvarar 0 ... 360 grader för finpositionen. Noll grader är vid den negativa nollgenomgången för spår B.
 Upplysning för sensormoduler för resolverar (t.ex. SMC10):
 Nominellt ligger signalnivån på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningströskeln ligger på < 1414 mV (1.0 Veff).
 En signalnivå på 2900 mV toppvärde motsvarar det numeriska värdet 3333 hex = 13107 dec.
 Upplysning:
 Analogvärdet på amplitudfelet mäts inte vid samma tid som hårdvarufelet hos sensormodulen sänds ut.
- Åtgärd:**
- Kontrollera varvtalsområdet, frekvensgången (amplitudgången) för mätenheten är inte tillräcklig för varvtalsområdet.
 - Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering och skärmning.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera sensormodulen (t. ex. kontakten).
 - Vid nedsmutsning av kodskivan eller åldring av lampan byt givare.

232418 <Ortsuppgift>Givare 2: Varvtalsskillnad för varje avsökning har överskridits

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

- Orsak:** För en HTL/TTL givare har varvtalsskillnaden mellan två samplingscykler överskridit värdet i p0492.
 Ändringen till medelvarvtalsvärde - i förekommande fall - övervakas i strömregulatorakt.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.
 Se även: p0492

- Åtgärd:**
- Kontrollera om den ingående tachokabeln har något brott.
 - Kontrollera tachoskyddets jordning.
 - Höj eventuellt inställningen i p0492.

232419 <Ortsuppgift>Givare 2: Spår A eller B utanför toleransen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Amplitud-/fas-/ offsetkorrektören för spår A eller B har nått sin gräns. Amplitudfelskorrektör: Amplitud B / amplitud A = 0.78 ... 1.27 Fas: <84 grader eller >96 grader SMC20: Offsetkorrektör: +/- 140 mV SMC10: Offsetkorrektör: +/- 650 mV Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): xxxx1: Minimal offsetkorrektur spår B xxxx2: Maximal offsetkorrektur spår B xxx1x: Minimal offsetkorrektur spår A xxx2x: Maximal offsetkorrektur spår A xx1xx: Minimal amplitudkorrektur spår B/A xx2xx: Maximal amplitudkorrektur spår B/A x1xxx: Minimal fäsfelskorrektur x2xxx: Maximal fäsfelskorrektur 1xxxx: Minimal kubisk korrektur 2xxxx: Maximal kubisk korrektur
Åtgärd:	- Kontrollera mekanisk inbyggnadstolerans hos inte egenlagrade givare (till exempel kugghjulsgivare). - Kontrollera kontaktdosan (öven övergångsmotstånd). - Kontrollera givarsignalen. - Byt givare resp. givarkabel.

232421 <Ortsuppgift>Givare 2: Grovplacering felaktig

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid ärvärdesutvärderingen har ett fel uppstått. På grund av detta fel måste det antas att ärvärdesutvärderingen lämnar en felaktig grovposition. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 3: Den absoluta positionen hos det seriella protokollet och spåren A/B skiljer sig med en halv givarpuls. Absolutpositionen måste ha sin nollposition i kvadranten där båda spåren är negativa. Vid fel kan positionen vara felaktig med en givarpuls.
Åtgärd:	För varningsvärde = 3: - För en standard givare med kabel kontakta vid behov maskinbyggaren. - Korrigera tillordningen av spåren till positionsvärdet som sänds seriellt. För att utföra detta måste de två spårens anslutning till sensormodulens inverteras (växla A med A* och B med B*) resp. för en programmerbar givare kontrollera positionens nollpunktsoffset.

232422 <Ortsuppgift>Givare 2: Pulsantal för fyrkantgivare utanför toleransband

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet. Denna varning inträffar med aktiverad fyrkantgivare pulstal korrektion och omparameterat fel 31131, när akkumulatören innehåller större värden än p4683 eller p4684. Nollmärkeavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare inställt). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Akkumulerade differensimpulser i givarpulser.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425).
 - Byt givare resp. givarkabel.

232429 <Ortsuppgift>Givare 2: Lägesskillnad Hall-effekt sensor/spår C/D och A/B för stor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Felet vid spår C/D är större än +/- 15 ° mekaniskt eller +/- 60 ° elektriskt resp. felet vid hallsensorsignal är större än +/- 60 ° elektriskt.
 En period för spår C/D motsvarar 360 ° mekaniskt.
 En period för Hallsensorsignalen motsvarar 360 ° elektriskt.
 Övervakningen startar t. ex. när Hallsensorn ansluts som ersättning för spår C/D med en felaktigt rotationsriktning eller om den levererar för oprecist värde.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 För spår C/D gäller:
 Uppmätt avvikelse som mekanisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).
 För hallsensorsignal gäller:
 Uppmätt avvikelse som elektrisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).

- Åtgärd:**
- Spår C eller D är inte anslutet.
 - Ställ rotationsriktningen rätt för Hall-effekt sensorn, som eventuellt används som ersättning för spår C/D.
 - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera justeringen av Hall-effekt sensorn.

232431 <Ortsuppgift>Givare 2: Avvikelse inkremental/absolut position för stor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid körning över nollimpulsen fastställdes en avvikelse av den inkrementella positionen.
 Vid ekvidistanta nollmärken gäller:
 - Det först passerade nollmärket ger referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkena måste ha n gånger avståndet refererande till det första nollmärket.
 Vid avståndskoderade nollmärken gäller:
 - Det första nollmärkesparet levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkesparen måste ha förväntat avstånd till det första nollmärkesparet.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Avvikelse i kvadranter (1 streck = 4 kvadranter).

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Åtgärda nedsmutsning av kodskivan eller starka magnetfält.

232432 <Ortsuppgift>Givare 2: Rotorlägesadaptationen korregerar avvikelsen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	På spår A/B har impulser gått förlorade eller så har för många räknats. Korrekturen för dessa impulser är redan igång. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Senast uppmätta avvikelse hos nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck). Tecknet framför anger rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.
Åtgärd:	- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera anslutningskontakten. - Byt givare resp. givarkabel. - Kontrollera gränsfrekvensen. - Anpassa parametern för nollmärkesavståndet (p0424, p0425).

232442 <Ortsuppgift>Givare 2: Batterispänning förvarning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Givaren använder i fränslaget tillstånd ett batteri för att spara multiturn-informationen. För en ytterligare nedgång av batterispänningen kan multiturn-informationen inte längre sparas.

Åtgärd: Byt batteri.

232443 <Ortsuppgift>Givare 2: Unipolär CD signalnivån utanför specifikation

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den unipolära nivån (CP/CN eller DP/DN) för givare 2 ligger utanför den tillåtna toleransen.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 0 = 1: Antingen CP eller CN utanför toleransen.
Bit 16 = 1: Antingen DP eller DN utanför toleransen.
Nominellt skall givarens unipolära signalnivå ligga inom området 2500 mV +/-500 mV.
Utlösningnivån ligger på < 1700 mV och > 3300 mV.
Upplysning:

Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:

- Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).

- Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).

Åtgärd: - Kontrollera kabelförläggningen och skärmningen enligt EMC-riktlinjerna.
- Kontrollera anslutningen och kontakten.
- Är spår C/D korrekt anslutna (är signalledningarna CP växlade med CN resp. DP med DN)?
- Byt ut givarkabeln.

232460 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor kanal A har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Ingångsspänningen utanför det avkännande mätområdet.
2: Ingångsspänningen utanför det i p4673 inställda mätområdet.
3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
För varningsvärde = 2:
- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4673).
För varningsvärde = 3:
-Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

232461 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor kanal B har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4675).
3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
- Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
För varningsvärde = 2:
- Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4675).
För varningsvärde = 3:
-Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

232462 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor, ingen kanal aktiv

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid analogsensor är kanal A och kanal B inte aktiverade.

Åtgärd: - Aktivera kanal A och/eller kanal B (p4670).
- Kontrollera givarkonfigurationen (p0404.17).
Se även: p4670

232463 <Ortsuppgift>Givare 2: Analogsensor positionsvärde överskrider gränsvärde

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Positionsvärdet har överskridit det tillåtna området på -0.5 ... +0.5.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Positionsvärde från LVDT-sensorn.
2: Positionsvärde från givarkaraktärstiken.

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
- Kontrollera LVDT-omsättningsförhållandet (p4678).
- Kontrollera referenssignalens anslutning till spår B.
För varningsvärde = 2:
- Kontrollera karaktärstikens koefficienter (p4663 ... p4666).

232470 <Ortsuppgift>Givare 2: Nedsmutsning upptäckt**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Med det alternativa snittstället för givarsystem på sensormodulen 30 (SMC30) anges att givaren är nedsmutsad genom 0-signal på plint X521.7.**Åtgärd:**
- Kontrollera anslutningsdonen.
- Byt givare resp. givarkabel.**232500 <Ortsuppgift>Givare 2: Positionsföljning rörelseområde överskridet****Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Servot/givaren har för projekterad linjäraxel utan modulokorrektör överskridit det maximalt möjliga rörelseområdet. Värdet kan läsas i p0412 och tolkas som antal motorvarv.
Vid p0411.0 = 1 fastställs det maximala rörelseområdet för projekterad linjäraxel av 64-gångar (+/- 32-gångar) av p0421.
Vid p0411.3 = 1 är det maximala rörelseområdet för projekterad linjäraxel förinställt på det största möjliga värdet och motsvarar +/-p0412/2 (avrundat till hela varv). Det största möjliga värdet är beroende av antalet pulser (p0408) och finupplösningen (p0419).**Åtgärd:** Störningen hävs enligt följande:
- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).
Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.**232501 <Ortsuppgift>Givare 2: Positionsföljning givarposition utanför toleransfönster****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Servot/givaren har i frånslaget tillstånd rört sig med ett större värde än parametrerat som toleransfönster. Relationen mellan mekanik och givare finns eventuellt inte längre.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Avvikelse till senaste givarpositionen i absolutvärdesinkrement.

Tecknet framför anger rörelserikningen.

Upplysning:

Den upptäckta avvikelsen visas även i r0477.

Se även: p0413, r0477

Åtgärd: Lägesföljningen återställs enligt följande:
- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).
Därefter kvitteras störningen och vid behov genomförs en absolutgivarjustering (p2507).
Se även: p0010**232502 <Ortsuppgift>Givare 2: Givare med mätutväxling utan giltig signal****Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3)

Kvittering: GENAST
Orsak: Givaren med mätutväxling ställer inte längre en giltig signal till föfogande.
Åtgärd: Det måste säkerställas, att alla med mätutväxling påbyggda givare i drift lämnar giltigt ärvärde.

232503 <Ortsuppgift>Givare 2: Positionsföljning låter sig inte återställas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Positionsföljningen för mätväxeln låter sig inte återställas.

Åtgärd: Störningen hävs enligt följande:

- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).

Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.

232700 <Ortsuppgift>Givare 2: Effektivitetstesten levererar inte förväntat värde

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: DRIVE-CLiQ-givarens felord levererar satta felbits.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit x = 1: Effektivitetstest x är felaktig.

Åtgärd: Byt givare.

232800 <Ortsuppgift>Givare 2: Kollektivt meddelande

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: INGA

Orsak: Motorgivaren upptäckt minst ett fel.

Åtgärd: Utvärdering av ytterligare aktuella meddelande.

232801 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ: Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.
- Byt berörd komponent.

Se även: p9916

232802 <Ortsuppgift>Givare 2: Tidsdelsspill

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett time-slice-spill har uppstått för givare 2.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yx hex: y = Berörd funktion (Siemens-intern feldiagnos), x = Berörd time-slice
x = 9:
Time-slice-spill för den snabba (strömregulator-takt)-time-slicen.
x = A:
Time-slice-spill för den mittre time-slicen.
x = C:
Time-slice-spill för den långsamma time-slicen.
yx = 3E7:
Timeout vid väntan på SYNO (t.ex. oväntat återfall i den acyklisk driften).

Åtgärd: Öka strömregulatorns scannertid.
Upplysning:
För strömregulatorns scannertid = 31.25 µs använd en SMx20 med beställningsnummer 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <Ortsuppgift>Givare 2: Checksummafel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: POWER ON (GENAST)

Orsak: Vid läsning av programminnet på sensormodulen har ett checksummafel uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex
yyyy: Drabbat minnesområde.
xxxx: Skillnad mellan checksumman vid POWER ON och den aktuella checksumman.

Åtgärd:

- Genomför POWER ON från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4)
- Kontrollera att den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt sensormodul.

232805 <Ortsuppgift>Givare 2: Kontrollsumma EEPROM är inte korrekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Interna parameterdata är skadade.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 01: EEPROM-åtkomst felaktig.
 02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.

Åtgärd: Byt kretsen.

232806 <Ortsuppgift>Givare 2: Initialisering har matats in fel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Givarens initialisering har misslyckats.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Bit 0, 1: Givarens initialisering vid roterande motor misslyckades (avvikelse från grov- och finposition i givarpulstal/4).
 Bit 2: Medelspänningsanpassningen för spår A har misslyckats.
 Bit 3: Medelspänningsanpassningen för spår B har misslyckats.
 Bit 4: Medelspänningsanpassningen för accelerationsingången har misslyckats.
 Bit 5: Medelspänningsanpassningen för spår Safety A har misslyckats.
 Bit 6: Medelspänningsanpassningen för spår Safety B har misslyckats.
 Bit 7: Medelspänningsanpassningen för spår C har misslyckats.
 Bit 8: Medelspänningsanpassningen för spår D har misslyckats.
 Bit 9: Medelspänningsanpassningen för spår R har misslyckats.
 Bit 10: Skillnaden i medelspänningen mellan A och B är för stor (> 0.5 V).
 Bit 11: Skillnaden i medelspänningen mellan C och D är för stor (> 0.5 V).
 Bit 12: Skillnaden i medelspänningen mellan Safety A och Safety B är för stor (> 0.5 V).
 Bit 13: Skillnaden i medelspänningen mellan A och Safety B är för stor (> 0.5 V).
 Bit 14: Skillnaden i medelspänningen mellan B och Safety A är för stor (> 0.5 V).
 Bit 15: Standardavvikelsen för den fastställda medelspänningen är för stor (> 0.3 V).
 Bit 16: Internt fel - fel vid läsningen i ett register (CAFE).
 Bit 17: Internt fel - fel vid skrivningen i ett register (CAFE).
 Bit 18: Internt fel - ingen medelvärdesanpassning finns.
 Bit 19: Internt fel - felaktig ADC-åtkomst.
 Bit 20: Internt fel - ingen nollgenomgång funnen.
 Bit 28: Fel under initialiseringen av EnDat 2.2-mätenheten.
 Bit 29: Fel vid läsning av data från EnDat 2.2-mätenheten.
 Bit 30: EnDat 2.2-mätenhetens EEPROM-checksumma felaktig.
 Bit 31: EnDat 2.2-mätenhetens data inkonsistent.
 Upplysning:
 Bit 0, 1: T.o.m. 6SL3055-0AA00-5*A0
 Bit 2 ... 20: Fr.o.m. 6SL3055-0AA00-5*A1

Åtgärd: Kvittera störningen.
 Om störningen inte låter sig kvitteras:
 Bit 2 ... 9: Kontrollera givarens spänningsförsörjning.
 Bit 2 ... 14: Kontrollera motsvarande kabel.
 Bit 15 utan andra bitar: Kontrollera spår R, kontrollera inställningen i p0404.
 Bit 28: Kontrollera kabeln mellan EnDat 2.2-omvandlare och mätenhet.
 Bit 29 ... 31: Byt ut den defekta mätenheten.

232811 <Ortsuppgift>Givare 2: Initialisering har matats in fel

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Givarens serienummer har ändrat sig. Ändringen kontrolleras bara för givare med serienummer (t.ex. EnDat-givare). Givaren har bytts ut. Upplysning: Med positionsreglering överförs serienumret vid start av justeringen (p2507 = 2). Vid justerad givare (p2507 = 3) kontrolleras om serienumret ändrats och i förekommande fall återställs justeringen (p2507 = 1). För att stänga av övervakningen av serienumret gör på följande sätt: - Ställ in följande serienummer för den aktuella givardatasatsen: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
Åtgärd:	Genomför mekanisk justering av givaren. Överför det nya serienumret med p0440 = 1.

232812 <Ortsuppgift>Givare 2: Begärd cykel resp. RX- / TX-tid stöds inte

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En från kontrollenheten begärd cykel resp. RX-/TX-timing stöds inte Störvärde (r0949, decimal tolkning): 0: Applikationscykeln stöds inte. 1: DRIVE-CLiQ-cykeln stöds inte. 2: Avståndet mellan RX- och TX-tidpunkten för kort. 3: TX-tidpunkten för tidig.
Åtgärd:	Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

232813 <Ortsuppgift>Givare 2: Hårdvara logikenhet felaktig

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	DRIVE-CLiQ-givarens felord levererar satta felbits. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: ALU watchdog har löst ut. Bit 1: ALU har upptäckt ett livsteckenfel.
Åtgärd:	Byt givare.

232820 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

232835 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter. Se även: p9916

232836 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CliQ: Sändfel hos DRIVE-CliQ data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Datana kunde inte sändas.

Felorsak:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

232837 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CliQ: Störd komponent**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CliQ (kabelbrott, kontakt, ...).

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.

- Använd eventuellt en andra DRIVE-CliQ sockel (p9904).

- Byt ut påverkade komponenter.

232840 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandetröskeln**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Ett DRIVE-CLiQ-fel har uppstått under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Det mottagna telegrammets typ passerat inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponenten adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, med det mottagna telegrammet är inte det. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är det. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B hex): Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för kort. 32 (= 20 hex): Fel i telegrammets huvud. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåppupbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

232845 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).
Se även: p9916

232850 <Ortsuppgift>Givare 2: Givarutvärdering internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått i sensormodulen för givare 2.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Bakgrunds-time-slice är blockerad.
2: Checksumman över kodminnet stämmer inte.
10000: OEM-minnet hos EnDat-givaren innehåller data som inte kan tolkas.
11000 ... 11499: Beskrivningsdatana från EEPROM felaktiga.
11500 ... 11899: Kalibreringsdatana från EEPROM felaktiga.
11900 ... 11999: Konfigurationsdatana från EEPROM felaktiga.
12000 ... 12008: Kommunikationen med AD-omvandlaren störd.
16000: DRIVE-CLiQ-givare initialisering applikation felaktig.
16001: DRIVE-CLiQ-givare initialisering ALU felaktig.
16002: DRIVE-CLiQ-givare HISI/SISI-initialisering felaktig.
16003: DRIVE-CLiQ-givare Safety-initialisering felaktig.
16004: DRIVE-CLiQ-givare internt systemfel.

Åtgärd: - Byt ut sensormodulen.
- Uppgradera i förekommande fall programvaran i sensormodulen.
- Kontakta hotline.

232851 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 2) till kontrollenheten är felaktig.
Från DRIVE-CLiQ-komponenten har livstecknet till kontrollenheten har inte satts.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

- Åtgärd:**
- Uppgradera den berörda komponentens programvara.
 - Genomför POWER ON för den berörda komponenten (från-/tillslag).

232860 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 2) till kontrollenheten är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

17 (= 11 hex):

CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt.

18 (= 12 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

19 (= 13 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

20 (= 14 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

21 (= 15 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

22 (= 16 hex):

Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt.

25 (= 19 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

- Åtgärd:**
- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
 - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning.
 - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).
- Se även: p9915

232875 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen fallit bort**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen.

Felorsak:

9 (= 09 hex):

Komponentens försörjningsspänning har fallit bort.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:
- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...).
- Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

232885 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 2) till kontrollenheten är felaktig.
Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

26 (= 1A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt.

33 (= 21 hex):

Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.

34 (= 22 hex):

Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):

Tidsfel i telegrammets sändningslista.

98 (= 62 hex):

Fel vid övergång till cyklisk drift.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:
- Kontrollera leveransspänningen för den påverkade komponenten.
- Genomför POWER ON.
- Byt ut påverkade komponenter.
Se även: p9915

232886 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 2) till kontrollenheten är felaktig.
 Data kunde inte sändas.
 Felorsak:
 65 (= 41 hex):
 Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Genomför POWER ON.

232887 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (sensormodul för givare 2) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
 Felorsak:
 32 (= 20 hex):
 Fel i telegramhuvudet.
 35 (= 23 hex):
 Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 66 (= 42 hex):
 Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 67 (= 43 hex):
 Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 96 (= 60 hex):
 Vid drifttidsmätningen har svaret anlänt för sent.
 97 (= 61 hex):
 Utbytet av märkdata varade för länge.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
 - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
 - Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
 - Byt ut påverkade komponenter.

232895 <Ortsuppgift>Givare 2 DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföringen har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 2) till kontrollenheten är felaktig.
Felorsak:
 11 (= 0B hex):
 Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
 Se även: p9915

232896 <Ortsuppgift>Givare 2: DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistenta komponentegenskaper

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering: GENAST
Orsak: Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ-komponenten (sensormodul för givare 2), har ändrat sig på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vid uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbyte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Komponentens nummer.

Åtgärd:
 - Genomför POWER ON.
 - Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
 - Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

232899 <Ortsuppgift>Givare 2: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: En störning har uppstått på sensormodulen för givare 2, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
 Detta kan uppstå när programvaran för denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Störningens nummer.
 Upplysning:
 I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna störning kontrolleras.

Åtgärd:
 - Byt programvaran för sensormodulen mot en äldre programvara (r0148).
 - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

232902 <Ortsuppgift>Givare 2: SPI-BUS Fel uppstått

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Fel vid betjäning av den interna SPI-bussen.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Byt sensormodul.
- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen.
- Kontakta Hotline.

232903 <Ortsuppgift>Givare 2: I2C-BUS Fel uppstått

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Fel vid betjäning av den interna I2C-bussen.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Byt sensormodul.
- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen.
- Kontakta Hotline.

232905 <Ortsuppgift>Givare 2: Felparametrering

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	En parameter hos givare 2 har upptäckts vara felaktig. Eventuellt stämmer den parameterade givartypen inte överens med den anslutna. Den berörda parametern kan fastställas enligt följande: - Fastställ parameternumret via störvärdet (r0949). - Fastställ parameterindexet (p0187). Störvärde (r0949, decimal tolkning): yyyyxxx dec.: yyyy = tilläggsinformation, xxxx = parameter xxxx = 421: För EnDat-/SSI-givare måste absolutpositionen i protokollet vara mindre än eller lika med 30 bit. yyyy = 0: Inga ytterligare informationer finns. yyyy = 1: HTL-nivå (p0405.1 = 0) kombinerat med spårövervakning A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) stöds ej av denna komponent. yyyy = 2: I p0400 har ett kodnummer för en identifierad givare matats in, trots att ingen identifikation genomförts. Vänligen starta en ny givaridentifikation. yyyy = 3: I p0400 har ett kodnummer för en identifierad givare matats in, trots att ingen identifikation har genomförts. Vänligen välj i p0400 en listad givare med ett kodnummer < 10000. yyyy = 4: SSI-givare (p0404.9 = 1) utan spår A/B stöds inte av denna komponent. yyyy = 5: För SQW-givare är värdet i p4686 större än i p0425. yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-givare kan inte användas med denna programvaruversion. yyyy = 7: För SQW-givaren är Xist1-korrekturen (p0437.2) endast tillåten vid eqvidistanta nollmärken. yyyy = 8: Motors polparvidd stöds inte av den använda linjärmätskalan. yyyy = 9: Positionslängden i EnDat-protokollet får vara maximalt 32 bit. yyyy = 10: Den anslutna givaren stöds inte. yyyy = 11: Spårövervakningen stöds inte av hårdvaran.
Åtgärd:	- Kontrollera om den anslutna givartypen stämmer överens med den parameterade. - Ställ den i störvärde (r0949) och p0187 angivna parametern rätt. För parameternummer = 314: - Kontrollera polparantal och mätväxelutväxling. Kvoten "polparantal" genom "mätväxelutväxling" måste vara mindre än eller lika med 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912 <Ortsuppgift>Givare 2: Enhetskombinationen inte tillåten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Den valda enhetskombinationen stöds inte. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1003: Den anslutna måtenheten kan inte användas med EnDat 2.2-omvandlaren. Mätenheten har exempelvis ingen pulsantal/upplösning av 2ⁿ. 1005: Typen av måtenhet (inkrementell) stöds inte av EnDat 2.2-omvandlaren. 1006: Den maximala tiden (31.25 µs) för EnDat-överföringen har överskridits. 2001: Den inställda kombinationen av strömregulatortakt, DP-takt och Safety-takt stöds inte av EnDat 2.2-omvandlaren. 2002: Den linjära måtenhetens upplösning passar inte till linjärmotorns polparvidd.
Åtgärd:	För störvärde = 1003, 1005, 1006: - Använd tillåten måtenhet. För störvärde = 2001: - Ställ in tillåten taktkombination (vid behov använd standardinställningar). För störvärde = 2002: - Använd måtenhet med lägre upplösning (p0422).

232915 <Ortsuppgift>Givare 2: Konfigurationsfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Konfigurationen av givare 2 är felaktig.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

1:

Omparametrering mellan störning/varning är inte tillåtet.

419:

Givaren upptäcker vid projekterad finupplösning Gx_XIST2 ett maximalt möjligt absolut positionsärvärde (r0483), som inte längre kan bildas inom 32 bit.

Åtgärd: För varningsvärde = 1:

Genomför inte någon omparametrering mellan störning/varning.

För varningsvärde = 419:

Minska finupplösningen (p0419) eller inaktivera övervakningen (p0437.25), om inte det totala multiturnområdet behövs.

232916 <Ortsuppgift>Givare 2: Fel vid parametring

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: En parameter för givare 2 har upptäckts vara felaktig.

Eventuellt stämmer inte den parametrerade givartypen överens med den anslutna.

Den berörda parametern kan fastställas enligt följande:

- Fastställ parameternumret via störvärdet (r0949).
- Fastställ parameterindexet (p0187).

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Parameternummer.

- Åtgärd:**
- Kontrollera om den anslutna givartypen överensstämmer med den parameterade.
 - Korrigera parametern som specificeras med störvärde (r0949) och p0187.

232920 <Ortsuppgift>Givare 2: Fel temperatursensor

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Kanalnummer: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid utvärdering av temperatursensorn har ett fel uppstått.
 Felorsak:
 1 (= 01 hex):
 Trådbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm).
 2 (= 02 hex):
 Uppmätt motstånd för litet (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
 Ytterligare värden:
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

- Åtgärd:**
- Kontrollera att givarkabeln är av korrekt typ och att anslutningen är korrekt.
 - Kontrollera val av temperatursensor i p0600 till p0603.
 - Byt sensormodul (hårdvarufel eller felaktiga kalibreringsdata).

232930 <Ortsuppgift>Givare 2: Dataloggern har sparat data

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid aktiverad funktion "Datalogger" (p0437.0 = 1) har ett fel för sensormodulen uppstått. Denna varning anvisar, att för felet har motsvarande diagnosdata sparats på minneskortet.
 Diagnosdatana har sparats i följande mapp:
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
 ...
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
 /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
 I TXT-filen finns följande informationer:
 - Visning av den senast skrivna BIN-filen.
 - Antal ännu möjliga skrivuppdrag (från 10000 nedåt).
 Upplysning:
 Utvärderingen av BIN-filerna kan endast ske Siemens-internt.

Åtgärd: Inget nödvändigt.
 Varningen försvinner automatiskt.
 Dataloggern är redan klar att registrera nästa felfall.

232940 <Ortsuppgift>Givare 2: Spindelsensor S1 spänning felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Spänningen hos spindelns analogsensor S1 ligger utanför det tillåtna området.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Signalnivå från sensor S1.
 Upplysning:
 En signalnivå på 500 mV motsvarar det numeriska värdet 500 dec.

Åtgärd: - Kontrollera spännverktyget.
 - Kontrollera och vid behov anpassa toleransen (p5040).
 - Kontrollera och vid behov anpassa tröskelvärdet (p5041).
 - Kontrollera analogsensor 1 och anslutningarna.
 Se även: p5040, p5041

232950 <Ortsuppgift>Givare 2: Internt programvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Information om felkällan.
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen till en nyare version.
 - Kontakta Hotline.

232999 <Ortsuppgift>Givare 2: Okänd varning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: En varning har uppstått på sensormodulen för givare 2, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
 Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Varningens nummer.
 Upplysning:

I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna varning kontrolleras.
Åtgärd: - Byt programvaran för sensormodulen mot en äldre programvara (r0148).
 - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

233100 <Ortsuppgift>Givare 3: Felaktigt nollmärkesavstånd

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parameterade nollmärkesavståndet.
 För avståndskodade givare bestäms nollmärkesavståndet från parvis igenkända nollmärken. Detta innebär att ett saknat nollmärke, beroende på parbildningen inte kan leda till någon störning och inte heller har någon inverkan i systemet.
 Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare).
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Sist uppmätta nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck).
 Teckenbiten identifierar rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425).
 - Vid meddelande över varvtalströskeln, reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).
 - Byt givare resp. givarkabel.

233101 <Ortsuppgift>Givare 3: Nollmärket har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Det 1,5 * parametrerade nollmärkesavståndet har överskridits.
Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Antal inkrementer efter POWER ON eller sedan senaste nollmärkes avkänningen (4 inkrementer = 1 givarstreck).

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0425).
 - Vid meddelande över varvtalströskeln, reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).
 - När p0437.1 är aktiv kontrollera p4686.
 - Byt givare resp. givarkabel.

233103 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitudfel spår R

Meddelandevärde: Spår R: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Nollmärkesignalens (spår R) amplitud hos givare 3 ligger inte inom toleransbandet.
Felet kan lösas ut när det unipolära spänningsområdet (RP/RN) överskrids eller vid underskridande av den differentiella amplituden.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Signálnivån för spår R (16 bit med förtecken)
Utlösningströsklarna för givarens unipolära signálnivå ligger mellan < 1400 mV och > 3500 mV.
Utlösningströskeln för givarens differentiella signálnivå ligger på < -1600 mV.
En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 Hex = 21299 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.
Störvärdet kan endast bildas mellan -32768 ... 32767dec (-770 ... 770 mV).
Utvärderingen av signálnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:

- Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).
- Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).

- Åtgärd:** Kontrollera varvtalsområdet, frekvenskaraktärstiken (amplitud karaktärstiken) för mätutrustningen är eventuellt inte tillräckigt för varvtalsområdet.
- Kontrollera givarkablarnas förläggning och skärmning enligt EMC-riktlinjerna.
 - Kontrollera anslutningen och kontakten.
 - Kontrollera givartypen (givare med nollmärke).
 - Kontrollera om nollmärket är anslutet och att signalledarna RP och RN inte är växlade.
 - Byt ut givarkabeln.
 - Vid nedsmutsad kodskiva eller åldrad belysning byt ut givaren.

233110 <Ortsuppgift>Givare 3: Seriell kommunikation störd

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Överföringen av det seriella kommunikationsprotokollet mellan givare och utvärderingsmodul är felaktig.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0: Alarmbit i positionsprotokollet.

Bit 1: Felaktig nollnivå på datakabeln.

Bit 2: Givaren svarar inte (levererar ingen startbit inom 50 ms).

Bit 3: CRC-fel: Kontrollsumman i protokollet från givaren passar inte med datana.

Bit 4: Felaktig kvittering från givare: Givaren har förstått uppdraget felaktigt eller kan inte utföra det.

Bit 5: Internt fel i den seriella drivrutinen: Ett otillåtet modekommando har begärts.

Bit 6: Timeout för cyklisk läsning.

Bit 7: Timeout för registerkommunikationen.

Bit 8: Protokollet är för långt (t.ex. > 64 bitar).

Bit 9: Spill i mottagningsbufferten.

Bit 10: Frame-fel vid dubbelläsning.

Bit 11: Paritetsfel.

Bit 12: Felaktig datakabelnivå under monoflop-tiden.

Bit 13: Datakabeln felaktig.

Bit 14: Fel vid registerkommunikationen.

Bit 15: Internt kommunikationsfel.

Upplysning:

Vid en EnDat 2.2-givare är störvärdets betydelse beskrivet i F3x135 (x = 1, 2, 3).

Åtgärd:	För störvärde bit 0 = 1: - Defekt givare. F31111 lämnar eventuellt ytterligare detaljer. För störvärde bit 1 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel. För störvärde bit 2 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel. För störvärde bit 3 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel. För störvärde bit 4 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul. För störvärde bit 5 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul. För störvärde bit 6 = 1: - Genomför programvaruuppdatering för sensormodulen. För störvärde bit 7 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel. För störvärde bit 8 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0429.2). För störvärde bit 9 = 1: - Lägg på en EMC/kabelskärm, byt givare eller givarkabel, byt sensormodul. För störvärde bit 10 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0429.2, p0449). För störvärde bit 11 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0436). För störvärde bit 12 = 1: - Kontrollera parametreringen (p0429.6). För störvärde bit 13 = 1: - Kontrollera datakabeln. För störvärde bit 14 = 1: - Byt felaktig givartyp/givare eller givarkabel.
----------------	---

233111 <Ortsuppgift>Givare 3: Absolutvärdesgivare internt fel

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak:	Absolutvärdesgivarens felord levererar satta felbitar. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyyyxxx hex: yyyy = Tilläggsinformation, xxxx = Felorsak yyyy = 0: Bit 0: Lampan trasig. Bit 1: Signalamplituden för låg. Bit 2: Positionsvärdet felaktigt. Bit 3: Överspänning givarförsörjning. Bit 4: Underspänning givarförsörjning. Bit 5: Överström givarförsörjning. Bit 6: Batteribyte krävs. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplituden utanför reglerområdet. Bit 1: Fel multiturn-snittställe. Bit 2: Internt datafel (singleturn/multiturn inte enkel steg). Bit 3: Fel EEPROM-snittställe. Bit 4: SAR-omvandlarfel. Bit 5: Fel vid registerdataöverföring. Bit 6: Internt fel på Error-Pin upptäckt (nErr). Bit 7: Temperaturtröskeln över- resp. underskriden.
Åtgärd:	För yyyy = 0: För störvärde Bit 0 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 1 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 2 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 3 = 1: Felaktig 5V-försörjningsspänning. Vid användning av en SMC: Kontrollera plug-inkabeln mellan givare och SMC eller byt SMC. Vid användning av en motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 4 = 1: Felaktig 5V-försörjningsspänning. Vid användning av en SMC: Kontrollera plug-inkabeln mellan givare och SMC eller byt SMC. Vid användning av en motor med DRIVE-CLiQ: Byt motor. För störvärde Bit 5 = 1: Givaren är defekt. Byt givare, för motorgivare med direkt DRIVE-CLiQ-anlutning: Byt motor. För störvärde Bit 6 = 1: Batteriet behöver bytas (bara vid givare med batteribuffert). För yyyy = 1: Givaren är defekt. Byt givare.

233112 <Ortsuppgift>Givare 3: Felbiten i det seriella protokollet är satt

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Givare sänder över det seriella protokollet en satt felbit. Störvärde (r0949, binär tolkning). Bit 0: Störningbit i positionsprotokollet.

Åtgärd: Vid störvärde Bit 0 = 1:
Vid en EnDat-givare finns eventuellt ytterligare detaljer i F31111.

233115 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitudfel spår A eller B ($A^2 + B^2$)

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$) för givare 3 överskrider den tillåtna toleransen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signálnivå spår B (16 bit med förtecken).
xxxx = Signálnivå spår A (16 bit med förtecken).
Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningnivån ligger på < 170 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 750 mV.
En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
Upplysning för sensormoduler för resolver (t. ex. SMC10):
Nominellt ligger signálnivå på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningnivån ligger på < 1070 mV och > 3582 mV.
En signálnivå på 2900 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 6666 hex = 26214 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

Åtgärd:

- Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering och skärmning.
- Kontrollera anslutningskontakterna.
- Byt givare resp. givarkabel.
- Kontrollera sensormodulen (t. ex. anslutningkontakten).

Vid mätsystem utan egen lagring gäller:

- Kontrollera inställningen av mät huvudet och mätskalans placering.

Vid mätsystem med egen lagring gäller:

- Säkerställ, att inget axiellt tryck utövas på givarhuset.

233116 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitudfel övervakning spår A + B

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Amplituderna hos de likriktade givarsignalerna A och B och amplituden från roten ur $A^2 + B^2$ för givare 3 ligger inte inom toleransområdet.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Signálnivå spår B (16 bit med förtecken).
xxxx = Signálnivå spår A (16 bit med förtecken).
Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Utlösningnivån ligger på < 130 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 955 mV.
En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
Upplysning:
Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-riktigheten i givarkablarnas placering och skärmning.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera sensormodulen (t. ex. anslutningskontakten).

233117 <Ortsuppgift>Givare 3: Inverteringen av signal A/B/R är felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: För en fyrkantgivare (bipolär, dubbelsidig) är inte signalerna A*, B* och R* inverterade i förhållande till signalerna A, B och R.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0 ... 15: Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Bit 16: Fel spår A.

Bit 17: Fel spår B.

Bit 18: Fel spår R.

Upplysning:

Vid SMC30 (endast ordernummer 6SL3055-0AA00-5CA0 och 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 gäller:

En fyrkantsgivare utan spår R används och spårövervakningen (p0405.2 = 1) är aktiverad.

Åtgärd: - Kontrollera givare/kabel:

- Levererar givare någon TTL-signal och därtill inverterade signaler?

Upplysning:

Vid SMC30 (endast artikelnummer 6SL3055-0AA00-5CA0 och 6SL3055-0AA00-5CA1) gäller:

- Kontrollera inställningen i p0405 (p0405.2 = 1 är bara möjlig när givaren är ansluten till X520).

Med en fyrkantsgivare utan spår R måste vid anslutning till X520 (SMC30) resp. X23 (CUA32, CU310) följande bryggor läggas in:

- Stift 10 (referenssignal R) <--> stift 7 (givarspänningsförsörjning noll)

- Stift 11 (referenssignal R inverterad) <--> stift 4 (givarspänningsförsörjning)

233118 <Ortsuppgift>Givare 3: Varvtalsskillnaden ligger utanför toleransen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: För en HTL/TTL-givare har varvtalsskillnaden över flera samplingscykler överskridit värdet i p0492.

Ändringen till medelhastighetsärvärde - om applicerbart - är övervakat i strömregulatortakt.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för siemensintern feldiagnos.

Se även: p0492

Åtgärd: - Kontrollera om den ingående tachokabeln har något brott.

- Kontrollera tachoskyddets jordning.

- Höj eventuellt den maximala varvtalsskillnaden per avskärningscykel (p0492).

233120 <Ortsuppgift>Givare 3: Försörjningsspänning felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Ett fel i försörjningsspänningen för givare 3 har upptäckts. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: Underspänning på avkänningsledaren. Bit 1: Överström för givarens strömförsörjning. Bit 2: Överström för givarens strömförsörjning på ledaren för negativ resolverutstyrning. Bit 3: Överström för givarens strömförsörjning på ledaren för positiv resolverutstyrning. Bit 4: 24V-försörjningen hos effektmodulen (PM) är överlastad. Bit 5: Överström på omvandlarens EnDat-anslutning. Bit 6: Överspänning på omvandlarens EnDat-anslutning. Bit 7: Hårdvarufel på omvandlarens EnDat-anslutning. Upplysning: En förväxling av givarkablarna 6FX2002-2EQ00-.... och 6FX2002-2CH00-.... kan leda till att givare förstörs eftersom stiften för försörjningsspänningen är omkastade.
Åtgärd:	För störvärde Bit 0 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Kontrollera kontaktanslutningarna hos givarkabeln. - SMC30: Kontrollera parametreringen (p0404.22). För störvärde Bit 1 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde Bit 2 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde Bit 3 = 1: - Riktig givarkabel ansluten? - Byt givare resp. givarkabel. För störvärde bit 5 = 1: - Mätenheten riktigt ansluten till omvandlaren? - Byt mätenhet resp. kabeln till mätenheten. För störvärde bit 6, 7 = 1: - Byt den defekta EnDat 2.2-omvandlaren.

233121 <Ortsuppgift>Givare 3: Grovplacering felaktig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Vid avkänning av den aktuella versionen upptäcktes ett fel i kretsen.
Som ett resultat av detta fel måste man anta att den aktuella versionen levererar en felaktig, grov placering.

Åtgärd: Ersätt motorn med DRIVE-CliQ eller motsvarande sensormodul.

233122 <Ortsuppgift>Givare 3: Intern försörjningsspänning felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1

Kvittering: GENAST

Orsak: ASICs interna referensspänning för givare 3 är felaktig.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Referensspänningen felaktig.
 2: Intern underspänning.
 3: Intern överspänning.

Åtgärd: Ersätt motorn med DRIVE-CliQ eller motsvarande sensormodul.

233123 <Ortsuppgift>Givare 3: Signalnivå A/B unipolär utanför tolerans

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Den unipolära nivån (AP/AN eller BP/BN) för givare 3 ligger utanför den tillåtna toleransen.
 Störvärde (r0949, binär tolkning):
 Bit 0 = 1: Antingen AP eller AN utanför toleransen.
 Bit 16 = 1: Antingen BP eller BN utanför toleransen.
 Nominellt skall givarens unipolära signalnivå ligga inom området 2500 mV +/-500 mV.
 Utlösningsnivån ligger på < 1700 mV och > 3300 mV.
 Upplysning:
 Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls:
 - Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1).
 - Övervakningen aktiverad (p0437.31 = 1).

Åtgärd: - Kontrollera kabelförläggningen och skärmningen enligt EMC-riktlinjerna.
 - Kontrollera anslutningen och kontakten.
 - Kontrollera om det finns en kortslutning till jord i en signalledning eller driftspänningen.
 - Byt ut givarkabeln.

233125 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitudfel spår A eller B överstyrd

Meddelandevärde: Spår A: %1, Spår B: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Amplituden hos spår A eller B för givare 3 överskrider det tillåtna toleransbandet.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxx hex:
 yyyy = Signalnivå spår B (16 bit med förtecken).
 xxxx = Signalnivå spår A (16 bit med förtecken).
 Nominellt skall givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningsnivån ligger på < 750 mV Detta fel uppstår även om A/D-omvandlaren är överstyrd.
 En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec.
 Upplysning för sensormoduler för resolver (t. ex.SMC10):
 Nominellt ligger signalnivå på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningsnivån ligger på > 3582 mV.
 En signalnivå på 2900 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 6666 hex = 26214 dec.
 Upplysning:
 Amplitudfelets analogvärde mäts inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

Åtgärd: - Kontrollera EMV-riktigheten i givarkablarnas placeringar och skärmningar.
 - Byt givare resp. givarkabel.

233126 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitud AB för hög**Meddelandevärde:** Amplitud: %1, Vinkel: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR

Orsak: Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$ eller $|A| + |B|$) för givare 3 överskrider den tillåtna toleransen.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxx hex:
 yyyy = Vinkel
 xxxx = Amplitud, dvs. roten ur $A^2 + B^2$ (16 bit utan förtecken).
 Nominellt måste givarens signalnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningströskeln ligger för $(|A| + |B|) > 1120$ mV eller roten ur $(A^2 + B^2) > 955$ mV.
 En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvarar talvärdet 299A hex = 10650 dec.
 Vinkel 0 ... FFFF hex motsvarar 0 ... 360 graders finposition. Noll grader ligger vid den negativa nollgenomgången för spår B.
 Upplysning:
 Amplitudfelets analogvärde är inte samtidigt som sensormodulens hårdvarufel matas ut.

Åtgärd:

- Kontrollera EMV-riktigheten i givarkablarnas placeringar och skärmningar.
- Byt givare resp. givarkabel.

233129 <Ortsuppgift>Givare 3: Lägesskillnad Hall-effekt sensor/spår C/D och A/B för stor**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR

Orsak: Felet hos spår C/D är större än +/- 15 ° mekaniskt eller +/- 60 ° elektriskt resp. felet vid hallsensorsignaler är större än +/- 60 ° elektriskt.
 En period för spår C/D motsvarar 360 ° mekaniskt.
 En period för Hallsensorsignalen motsvarar 360 ° elektriskt.
 Övervakningen startar t. ex. när Hallsensorn ansluts som ersättning för spår C/D med en felaktigt rotationsriktning eller om den levererar för oprecist värde.
 Efter finsynkroniseringen genom ett referensmärke resp. 2 referensmärken vid avståndskodade givare, löser den här störningen inte ut längre, utan istället varning A33429.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 För spår C/D gäller:
 Uppmätt avvikelse som mekanisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).
 För hallsensorsignal gäller:
 Uppmätt avvikelse som elektrisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).

Åtgärd:

- Spår C eller D är inte anslutet.
- Ställ rotationsriktningen rätt för Hall-effekt sensorn, som eventuellt används som ersättning för spår C/D.
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera justeringen av Hall-effekt sensorn.

233130 <Ortsuppgift>Givare 3: Nollmärke och grovsynkroniseringspositionen är felaktiga**Meddelandevärde:** Vinkelavvikelse elektrisk: %1, Vinkel mekanisk: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR

Orsak:	Efter initialisering av polläget med spår C/D, Hallsensorsignal eller pollägesidentifiering, har nollmärket hamnat utanför det tillåtna området. För avståndskodade givare sker kontrollen efter att 2 nollmärken har körts över. Finsynkroniseringen kommer inte att genomföras. Vid initialisering över spår C/D (p0404) kontrolleras, om nollmärket uppkommer inom ett vinkelområde av +/- 18° mekaniskt. Vid initialisering över hallsensor (p0404) eller pollägesidentifiering (p1982) kontrolleras, om nollmärket uppkommer inom ett vinkelområde av +/- 60° elektriskt. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyyxxx hex yyyy: Fastställd mekanisk nollmärkesposition (användbar endast vid spår C/D). xxxx: Nollmärkets avvikelse från den förväntade positionen som elektrisk vinkel. Normering: 32768 dec. = 180°.
Åtgärd:	- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktanslutningen. - Kontrollera anslutningen för Hall-effekt sensorn, som eventuell ersättning för spår C/D. - Kontrollera anslutningen för spår C eller spår D. - Byt givare resp. givarkabel.

233131 <Ortsuppgift>Givare 3: Avvikelse inkremental/absolut position för stor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Absolutgivare:

Vid cyklisk läsning av absolutpositionen fastställdes en för stor skillnad till den inkrementala positionen. Den lästa absolutpositionen förkastas.

Gränsvärde för avvikelsen:

- EnDat-givare: Levereras från givaren och består av minst 2 kvadranter (t. ex. EQI 1325 > 2 kvadranter, EQN 1325 > 50 kvadranter).

- Andra givare: 15 pulser = 60 kvadranter.

Inkrementell givare:

När nollpulsen passerade upptäcktes ett avvikelse i den inkrementella positionen.

Vid eqvidistanta nollmärken gäller:

- Det först passerad nollmärket levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkena måste ha n gånger avståndet till det första nollmärket.

För avståndsdecoderade nollmärken gäller:

- Det första nollmärkesparet levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkesparen måste ha det förväntade avståndet till det första nollmärkesparet.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Avvikelse i kvadranter (1 puls = 4 kvadranter).

Åtgärd:

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera kontaktdosan.
- Byt givare resp. givarkabel.
- Kontrollera nedsmutsning av kodskiva eller magnetfält i omgivningen.
- Anpassa parametern för nollmärkesavstånd (p0425).
- Vid meddelande över en varvtalströskel reducera i förekommande fall filtertiden (p0438).

233135 <Ortsuppgift>Givare 3: Fel vid positionsbestämning

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	Givaren levererar bitvis statusinformationer i ett internt status-/felord. En del av dessa bitar leder till att denna störning löser ut. Andra bitar är statusvisningar. Status-/felordet visas i störvärdet. Upplysning till bitbeteckningen: Den första beteckningen gäller för DRIVE-CLiQ-givare, den andra för EnDat 2.2-givare. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: F1 (Safety statusvisning). Bit 1: F2 (Safety statusvisning). Bit 2: Reserverad (belysning). Bit 3: Reserverad (signalamplitud). Bit 4: Reserverad (positionsvärde). Bit 5: Reserverad (överspänning). Bit 6: Reserverad (underspänning) / hårdvara fel EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserverad (överström) / EnDat-givare borttagen i icke parkerat tillstånd (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserverad (batteri) / överström EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserverad / överspänning EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitud (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Överspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Underspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Överström (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperatur överskriden (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusvisning). 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 (reserverad).
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut givaren. Upplysning: En EnDat 2.2-givare får bara tas bort och anslutas i tillståndet "Parkerad". Om en EnDat 2.2-givare tas bort då tillståndet "Parkerad" inte finns, så är efter att givare anslutits en POWER ON (från-/tillslag) nödvändig för felkvitteringen.

233136 <Ortsuppgift>Givare 3: Fel vid bestämning av multiturninformation

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR

Orsak:	Givaren levererar bitvis statusinformationer i ett internt status-/felord. En del av dessa bitar leder till att denna störning löser ut. Andra bitar är statusvisningar. Status-/felordet visas i störvärdet. Upplysning till bitbeteckningen: Den första beteckningen gäller för DRIVE-CLiQ-givare, den andra för EnDat 2.2-givare. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0: F1 (Safety statusvisning). Bit 1: F2 (Safety statusvisning). Bit 2: Reserverad (belysning). Bit 3: Reserverad (signalamplitud). Bit 4: Reserverad (positionsvärde). Bit 5: Reserverad (överspänning). Bit 6: Reserverad (underspänning) / hårdvaraufel EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 7: Reserverad (överström) / EnDat-givare borttagen i icke parkerat tillstånd (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 8: Reserverad (batteri) / överström EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 9: Reserverad / överspänning EnDat-försörjning (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 11: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 12: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 13: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 14: Reserverad / internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 15: Internt kommunikationsfel (--> F3x110, x = 1, 2, 3). Bit 16: Belysning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 17: Signalamplitud (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 18: Singleturn position 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 19: Överspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 20: Underspänning (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 21: Överström (--> F3x135, x = 1, 2, 3). Bit 22: Temperatur överskriden (--> F3x405, x = 1, 2, 3). Bit 23: Singleturn position 2 (Safety statusvisning). 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 (reserverad).
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut givaren. Upplysning: En EnDat 2.2-givare får bara tas bort och anslutas i tillståndet "Parkerad". Om en EnDat 2.2-givare tas bort då tillståndet "Parkerad" inte finns, så är efter att givare anslutits en POWER ON (från-/tillslag) nödvändig för felkvitteringen.

233137 <Ortsuppgift>Givare 3: Internt fel vid positionsbestämning

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR

Orsak:	I DRIVE-CLiQ-givaren har ett fel uppstått vid positionsbestämningen. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyxxxxxx hex: yy = Givarvariant, xxxxxx = Bitkodering av felorsaken För yy = 08 hex (bit 27 = 1) gäller följande bitdefinition: Bit 1: Signalövervakning (sin/cos). Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fel positionsord 1. Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fel positionsord 2. Bit 16: LED-övervakning iC-LG (opto ASIC). Bit 17: Fel i multiturn. Bit 23: Temperatur utanför gränsvärdet. Upplysning: För en givarvariant som inte är beskriven här, vänligen vänd dig till givartillverkaren för närmare information om bitkoderingen.
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut DRIVE-CLiQ-givaren.

233138 <Ortsuppgift>Givare 3: Internt fel vid bestämning av multiturninformation

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	IMPULSSPÄRR
Orsak:	I DRIVE-CLiQ-givaren har ett fel uppstått vid positionsbestämningen. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyxxxxxx hex: yy = Givarvariant, xxxxxx = Bitkodering av felorsaken För yy = 08 hex (bit 27 = 1) gäller följande bitdefinition: Bit 1: Signalövervakning (sin/cos). Bit 8: F1 (Safety statusvisning) fel positionsord 1. Bit 9: F2 (Safety statusvisning) fel positionsord 2. Bit 16: LED-övervakning iC-LG (opto ASIC). Bit 17: Fel i multiturn. Bit 23: Temperatur utanför gränsvärdet. Upplysning: För en givarvariant som inte är beskriven här, vänligen vänd dig till givartillverkaren för närmare information om bitkoderingen.
Åtgärd:	- Bestäm den detaljerade felorsaken med hjälp av störvärdet. - Vid behov byt ut DRIVE-CLiQ-givaren.

233142 <Ortsuppgift>Givera 3: Batterispänning felaktig

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Givaren använder i frånslaget tillstånd ett batteri för att spara multiturn-informationen. Batterispänningen räcker inte längre för att fortsätta spara multiturn-informationen.
Åtgärd:	Byt batteri.

233150 <Ortsuppgift>Givare 3: Felaktigt initialisering

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: En i p0404 vald givarfunktionalitet arbetar felaktigt.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Störd givarfunktionalitet.
Bitbeläggningen motsvarar den för p0404 (t.ex. Bit 5 satt: Fel spår C/D).

Åtgärd: - Kontrollera att inställningen i p0404 är korrekt.
- Kontroller använd givartyp (inkremental/absolut) och SMCxx givarkabel.
- Beakta eventuellt ytterligare felmeddelande som beskriver störningen i detalj.

233151 <Ortsuppgift>Givare 3: Givarvarvtalet för initialisering för högt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR**Orsak:** Givarvarvtalet är under sensormodulens initialisering för högt.**Åtgärd:** Reducera givarens varvtal motsvarande under initialiseringen.
I förekommande fall koppla bort övervakningen (p0437.29).
Se även: p0437

233152 <Ortsuppgift>Givare 3: Maximal ingångsfrekvens överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: IMPULSSPÄRR**Orsak:** Den maximala ingångsfrekvensen hos givarutvärderingen har överskridits.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Aktuell ingångsfrekvens i Hz.

Se även: p0408

Åtgärd: - Minska varvtalet.
- Använd givare med lägre pulsantal (p0408).

233153 <Ortsuppgift>Givare 3: Identifiering misslyckades**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** För givaridentifieringen (väntande) med p0400=10100 har ett fel uppstått.

Den anslutna givaren kunde inte identifieras.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Bit 0: Datalängden felaktig

Se även: p0400

Åtgärd: Konfigurera givaren efter databladet manuellt.

233160 <Ortsuppgift>Givare 3: Analogsensor kanal A har fallit bort**Meddelandevärde:** %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
 2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4673).
 3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).
Åtgärd: För störvärde = 1:
 - Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
 För störvärde = 2:
 - Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4673).
 För störvärde = 3:
 -Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

233161 <Ortsuppgift>Givare 3: Analogsensor kanal B har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
 2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4675).
 3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).
Åtgärd: För störvärde = 1:
 - Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
 För störvärde = 2:
 - Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4675).
 För störvärde = 3:
 -Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

233163 <Ortsuppgift>Givare 3: Analogsensor positionsvärde överskrider gränsvärde

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: Positionsvärdet har överskridit det tillåtna området på -0.5 ... +0.5.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 1: Positionsvärde från LVDT-sensorn.
 2: Positionsvärde från givarkaraktäristiken.
Åtgärd: För störvärde = 1:
 - Kontrollera LVDT-omsättningsförhållandet (p4678).
 - Kontrollera referenssignalens anslutning till spår B.
 För störvärde = 2:
 - Kontrollera karaktäristikens koefficienter (p4663 ... p4666).

233400	<Ortsuppgift>Givare 3: Varningstolerans nollmärkesavstånd felaktig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parametrerade nollmärkesavståndet. Vid avståndskoderade givare fastställs nollmärkesavståndet ur parvis upptäckta nollmärken. Av detta kommer det sig, att ett felaktigt nollmärke avhängigt av parbildningen inte kan leda till någon störning och inte heller har någon påverkan på systemet. Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjär givare). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Senast uppmätta nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck). Tecknet framför anger rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.
Åtgärd:	- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktdosan. - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken). - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425). - Byt givare resp. givarkabel.
233401	<Ortsuppgift>Givare 3: Varningstolerans nollmärke har tappats
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det 1,5 * parametrerade nollmärkesavståndet har överskridits. Nollmärkesavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare) resp. p0424 (linjära givare). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Antal inkrement efter POWER ON eller sedan det senaste avkända nollmärket (4 inkrement = 1 givarstreck).
Åtgärd:	- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera kontaktdosan. - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken). - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0425). - Byt givare resp. givarkabel.
233405	<Ortsuppgift>Givare 3: Temperaturen i givarutvärderingen otillåten
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Givarutvärderingen hos en motor med DRIVE-CLiQ har upptäckt en otillåten temperatur. Felnivån ligger på 125 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Uppmätt modultemperatur i 0.1 °C.
Åtgärd:	Reducera omgivningstemperaturen för motorns DRIVE-CLiQ anslutning.
233407	<Ortsuppgift>Givare 3: Funktionsgräns uppnådd
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Givaren har uppnått en av sina funktionsgränser. En service rekommenderas.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Inkrementell signal
3: Absolutspår
4: Kodanslutning

Åtgärd: Genomför service. Vid behov byt givaren.
Upplysning:
Den aktuella funktionsreserven hos en givare kan visas via r4651.
Se även: p4650, r4651

233410 <Ortsuppgift>Givare 3: Seriell kommunikation

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Överföringen av det seriella kommunikationsprotokollet mellan givare och utvärderingsmodul är felaktig.
Varningsvärde (r2124, binär tolkning):
Bit 0: Alarmbit i positionsprotokoll.
Bit 1: Felaktig nollnivå på datakabeln.
Bit 2: Givare svarar inte (levererar ingen startbit inom 50 ms).
Bit 3: CRC-fel: Checksumman i protokollet från givaren passar inte med datan.
Bit 4: Felaktig kvittering från givare: Givaren har förstått uppdraget felaktigt eller kan inte utföra det.
Bit 5: Internt fel i seriella drivrutinen: Ett otillåtet modekommando har begärts.
Bit 6: Timeout vid cyklisk läsning.
Bit 8: Protokoll är för långt (t. ex. > 64 Bitar).
Bit 9: Spill i mottagningsbufferten.
Bit 10: Frame-fel vid dubbelläsning.
Bit 11: Patitätsfel.
Bit 12: Felaktig datakabelnivå under "monoflop"-tiden.

Åtgärd:

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
- Kontrollera kontaktdosan.
- Byt givare.

233411 <Ortsuppgift>Givare 3: Absolutvärdesgivare meddelar varningar

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Absolutvärdesgivarens felord innehåller satta varningsbitar. Varningsvärde (r2124, binär tolkning): yyyyxxx hex: yyyy = Tilläggsinformation, xxx = Feorsak yyyy = 0: Bit 0: Frekvensen överskriden (varvtal för högt). Bit 1: Temperaturen överskriden. Bit 2: Reglerreserv belysning överskriden. Bit 3: Urladdat batterie. Bit 4: Referenspunkt förbikörd. yyyy = 1: Bit 0: Signalamplituden utanför reglerområdet. Bit 1: Fel i multiturn-snittstället. Bit 2: Internt datafel (singleturn/multiturn inte med enkelsteg). Bit 3: Fel i EEPROM-snittstället. Bit 4: SAR-omvandlarfel. Bit 5: Fel vid registerdataöverföringen. Bit 6: Internt fel på Error-Pin upptäckt (nErr). Bit 7: Temperaturtröskeln över- resp. underskriden.
Åtgärd:	Byt givare.

233412 <Ortsuppgift>Givare 3: Felbiten i det seriella protokollet är satt

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Givaren sänder via det seriella protokollet en satt felbit. Varningsvärde (r2124, binär tolkning): Bit 0: Störningsbit i positionsprotokollet. Bit 1: Varningsbit i positionsprotokollet.
Åtgärd:	- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Kontrollera givarkablarnas förläggning enligt EMC-riktlinjerna. - Kontrollera anslutningen. - Byt ut givaren.

233414 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitudfel spår C eller D ($C^2 + D^2$)

Meddelandevärde:	Spår C: %1, Spår D: %2
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Amplituden ($C^2 + D^2$) hos spår C och D för givaren eller från Hallsignalen ligger inte inom toleransenbandet. Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): yyyyxxx hex: yyyy = Signálnivå spår D (16 bit med förtecken). xxxx = Signálnivå spår C (16 bit med förtecken). Nominellt skall givarens signálnivå ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25% to $+20\%$). Utlösningssnivån ligger på < 230 mV (beakta givarens frekvenssvar) och > 750 mV. En signálnivå på 500 mV toppvärde motsvaras av talvärdet 5333 hex = 21299 dec. Uppläsning: Om amplituden inte ligger inom toleransenbandet så kan den inte användas att initialisera startpositionen.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera givarmodulen (till exempel kontakten).
 - Kontrollera Hall-sensor box.

233415 <Ortsuppgift>Givare 3: Amplitudvarning spår A eller B ($A^2 + B^2$)

Meddelandevärde: Amplitud: %1, Vinkel: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

- Orsak:** Amplituden (roten ur $A^2 + B^2$) för givare 3 har överskridit den tillåtna toleransen.
 Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
 yyyxxxxx hex:
 yyyy = Vinkel
 xxxx = Amplitud, dvs. roten ur $A^2 + B^2$ (16 bit utan förtecken)
 Nominellt måste signalnivån för givaren ligga inom området 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
 Utlösningströskeln ligger på < 230 mV (Beakta frekvensen hos givaren).
 En signalnivå på 500 mV toppvärde motsvarar det numeriska värdet 299A hex = 10650 dec.
 Vinkeln 0 ... FFFF hex motsvarar 0 ... 360 grader för finpositionen. Noll grader är vid den negativa nollgenomgången för spår B.
 Upplysning för sensormoduler för resolvrar (t.ex. SMC10):
 Nominellt ligger signalnivån på 2900 mV (2.0 Veff). Utlösningströskeln ligger på < 1414 mV (1.0 Veff).
 En signalnivå på 2900 mV toppvärde motsvarar det numeriska värdet 3333 hex = 13107 dec.
 Upplysning:
 Analogvärdet på amplitudfelet mäts inte vid samma tid som hårdvarufelet hos sensormodulen sänds ut.
- Åtgärd:**
- Kontrollera varvtalsområdet, frekvensgången (amplitudgången) för mätenheten är inte tillräcklig för varvtalsområdet.
 - Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering och skärmning.
 - Kontrollera anslutningskontakten.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Kontrollera sensormodulen (t. ex. kontakten).
 - Vid nedsmutsning av kodskivan eller åldring av lampan byt givare.

233418 <Ortsuppgift>Givare 3: Varvtalsskillnad för varje avsökning har överskridits

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

- Orsak:** För en HTL/TTL givare har varvtalsskillnaden mellan två samplingscykler överskridit värdet i p0492.
 Ändringen till medelvarvtalsvärde - i förekommande fall - övervakas i strömregulatortakt.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.
 Se även: p0492

- Åtgärd:**
- Kontrollera om den ingående tachokabeln har något brott.
 - Kontrollera tachoskyddets jordning.
 - Höj eventuellt inställningen i p0492.

233419 <Ortsuppgift>Givare 3: Spår A eller B utanför toleransen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Amplitud-/fas-/ offsetkorrektören för spår A eller B har nått sin gräns. Amplitudfelskorrektör: Amplitud B / amplitud A = 0.78 ... 1.27 Fas: <84 grader eller >96 grader SMC20: Offsetkorrektör: +/- 140 mV SMC10: Offsetkorrektör: +/- 650 mV Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning): xxxx1: Minimal offsetkorrektur spår B xxxx2: Maximal offsetkorrektur spår B xxx1x: Minimal offsetkorrektur spår A xxx2x: Maximal offsetkorrektur spår A xx1xx: Minimal amplitudkorrektur spår B/A xx2xx: Maximal amplitudkorrektur spår B/A x1xxx: Minimal fäsfelskorrektur x2xxx: Maximal fäsfelskorrektur 1xxxx: Minimal kubisk korrektur 2xxxx: Maximal kubisk korrektur
Åtgärd:	- Kontrollera mekanisk inbyggnadstolerans hos inte egenlagrade givare (till exempel kugghjulsgivare). - Kontrollera kontaktdosan (öven övergångsmotstånd). - Kontrollera givarsignalen. - Byt givare resp. givarkabel.

233421	<Ortsuppgift>Givare 3: Grovplacering felaktig
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid ärvärdesutvärderingen har ett fel uppstått. På grund av detta fel måste det antas att ärvärdesutvärderingen lämnar en felaktig grovposition. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 3: Den absoluta positionen hos det seriella protokollet och spåren A/B skiljer sig med en halv givarpuls. Absolutpositionen måste ha sin nollposition i kvadranten där båda spåren är negativa. Vid fel kan positionen vara felaktig med en givarpuls.
Åtgärd:	För varningsvärde = 3: - För en standard givare med kabel kontakta vid behov maskinbyggaren. - Korrigera tillordningen av spåren till positionsvärdet som sänds seriellt. För att utföra detta måste de två spårens anslutning till sensormodulens inverteras (växla A med A* och B med B*) resp. för en programmerbar givare kontrollera positionens nollpunktsoffset.

233422	<Ortsuppgift>Givare 3: Pulsantal för fyrkantgivare utanför toleransband
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det uppmätta nollmärkesavståndet motsvarar inte det parametrerade nollmärkesavståndet. Denna varning inträffar med aktiverad fyrkantgivare pulstal korrektion och omparametrerat fel 31131, när akkumulatorn innehåller större värden än p4683 eller p4684. Nollmärkeavståndet för nollmärkesövervakningen ställs in i p0425 (roterande givare inställt). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Akkumulerade differenspulser i givarpulser.

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Kontrollera givartyp (givare med ekvidistanta nollmärken).
 - Anpassa parameter för nollmärkesavstånd (p0424, p0425).
 - Byt givare resp. givarkabel.

233429 <Ortsuppgift>Givare 3: Lägesskillnad Hall-effekt sensor/spår C/D och A/B för stor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Felet vid spår C/D är större än +/- 15 ° mekaniskt eller +/- 60 ° elektriskt resp. felet vid hallsensorsignal är större än +/- 60 ° elektriskt.
 En period för spår C/D motsvarar 360 ° mekaniskt.
 En period för Hallsensorsignalen motsvarar 360 ° elektriskt.
 Övervakningen startar t. ex. när Hallsensorn ansluts som ersättning för spår C/D med en felaktigt rotationsriktning eller om den levererar för oprecist värde.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 För spår C/D gäller:
 Uppmätt avvikelse som mekanisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).
 För hallsensorsignal gäller:
 Uppmätt avvikelse som elektrisk vinkel (16 bit med teckenbit, 182 dec. motsvarar 1 °).

- Åtgärd:**
- Spår C eller D är inte anslutet.
 - Ställ rotationsriktningen rätt för Hall-effekt sensorn, som eventuellt används som ersättning för spår C/D.
 - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera justeringen av Hall-effekt sensorn.

233431 <Ortsuppgift>Givare 3: Avvikelse inkremental/absolut position för stor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid körning över nollimpulsen fastställdes en avvikelse av den inkrementella positionen.
 Vid ekvidistanta nollmärken gäller:
 - Det först passerade nollmärket ger referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkena måste ha n gånger avståndet refererande till det första nollmärket.
 Vid avståndsdekodeade nollmärken gäller:
 - Det första nollmärkesparet levererar referenspunkten för alla efterföljande kontroller. De övriga nollmärkesparen måste ha förväntat avstånd till det första nollmärkesparet.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Avvikelse i kvadranter (1 streck = 4 kvadranter).

- Åtgärd:**
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering.
 - Kontrollera kontaktdosan.
 - Byt givare resp. givarkabel.
 - Åtgärda nedsmutsning av kodskivan eller starka magnetfält.

233432 <Ortsuppgift>Givare 3: Rotorlägesadaptionen korregerar avvikelsen

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	På spår A/B har impulser gått förlorade eller så har för många räknats. Korrekturen för dessa impulser är redan igång. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Senast uppmätta avvikelse hos nollmärkesavstånd i inkrement (4 inkrement = 1 givarstreck). Tecknet framför anger rörelseriktningen vid avkänning av nollmärkesavståndet.
Åtgärd:	- Kontrollera EMC-riktigheten i kablarnas placering. - Kontrollera anslutningskontakten. - Byt givare resp. givarkabel. - Kontrollera gränshänsynen. - Anpassa parametern för nollmärkesavståndet (p0424, p0425).

233442 <Ortsuppgift>Givare 3: Batterispänning förvarning

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Givaren använder i fränslaget tillstånd ett batteri för att spara multiturn-informationen. För en ytterligare nedgång av batterispänningen kan multiturn-informationen inte längre sparas.
Åtgärd:	Byt batteri.

233443 <Ortsuppgift>Givare 3: Unipolär CD signalnivå utanför specifikation

Meddelandevärde:	Felorsak: %1 bin
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den unipolära nivån (CP/CN eller DP/DN) för givare 3 ligger utanför den tillåtna toleransen. Varningsvärde (r2124, binär tolkning): Bit 0 = 1: Antingen CP eller CN utanför toleransen. Bit 16 = 1: Antingen DP eller DN utanför toleransen. Nominellt skall givarens unipolära signalnivå ligga inom området 2500 mV +/-500 mV. Utlösningsnivån ligger på < 1700 mV och > 3300 mV. Upplysning: Utvärderingen av signalnivån utförs endast då följande villkor uppfylls: - Sensormodulegenskaperna finns (r0459.31 = 1). - Övervakningen aktiverad (p0437.31 =1).
Åtgärd:	- Kontrollera kabelförläggningen och skärmningen enligt EMC-riktlinjerna. - Kontrollera anslutningen och kontakten. - Är spåren C/D korrekt anslutna (är signalledningarna CP växlade med CN resp. DP med DN)? - Byt ut givarkabeln.

233460 <Ortsuppgift>Givare 3: Analogsensor kanal A har fallit bort

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Ingångsspänningen utanför det avkännande mätområdet. 2: Ingångsspänningen utanför det i p4673 inställda mätområdet. 3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
 - Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
 För varningsvärde = 2:
 - Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4673).
 För varningsvärde = 3:
 -Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

233461 <Ortsuppgift>Givare 3: Analogsensor kanal B har fallit bort

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ingångsspänningen från analogsensorn ligger utanför de tillåtna gränserna.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 1: Ingångsspänningen utanför det avkänningsbara mätområdet.
 2: Ingångsspänningen utanför det inställda mätområdet (p4675).
 3: Värdet på ingångsspänningen har överskridit områdesgränsen (p4676).

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
 - Kontrollera utgångsspänningen hos analogsensorn.
 För varningsvärde = 2:
 - Kontrollera spänningsinställningen för varje givarperiod (p4675).
 För varningsvärde = 3:
 -Kontrollera och vid behov öka inställningen av områdesgränsen (p4676).

233462 <Ortsuppgift>Givare 3: Analagsensor, ingen kanal aktiv

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid analogsensor är kanal A och kanal B inte aktiverade.

Åtgärd: - Aktivera kanal A och/eller kanal B (p4670).
 - Kontrollera givarkonfigurationen (p0404.17).
 Se även: p4670

233463 <Ortsuppgift>Givare 3: Analogsensor positionsvärde överskrider gränsvärde

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Positionsvärdet har överskridit det tillåtna området på -0.5 ... +0.5.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 1: Positionsvärde från LVDT-sensorn.
 2: Positionsvärde från givarkaraktäristiken.

Åtgärd: För varningsvärde = 1:
 - Kontrollera LVDT-omsättningsförhållandet (p4678).
 - Kontrollera referenssignalens anslutning till spår B.
 För varningsvärde = 2:
 - Kontrollera karaktäristikens koefficienter (p4663 ... p4666).

233470 <Ortsuppgift>Givare 3: Nedsmutsning upptäckt**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Med det alternativa snittstället för givarsystem på sensormodulen 30 (SMC30) anges att givaren är nedsmutsad genom 0-signal på plint X521.7.**Åtgärd:**
- Kontrollera anslutningsdonen.
- Byt givare resp. givarkabel.**233500 <Ortsuppgift>Givare 3: Positionsföljning rörelseområde överskridet****Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Servot/givaren har för projekterad linjäraxel utan modulokorrektör överskridit det maximalt möjliga rörelseområdet. Värdet kan läsas i p0412 och tolkas som antal motorvarv.
Vid p0411.0 = 1 fastställs det maximala rörelseområdet för projekterad linjäraxel av 64-gångar (+/- 32-gångar) av p0421.
Vid p0411.3 = 1 är det maximala rörelseområdet för projekterad linjäraxel förinställt på det största möjliga värdet och motsvarar +/-p0412/2 (avrundat till hela varv). Det största möjliga värdet är beroende av antalet pulser (p0408) och finupplösningen (p0419).**Åtgärd:** Störningen hävs enligt följande:
- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).
Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.**233501 <Ortsuppgift>Givare 3: Positionsföljning givarposition utanför toleransfönster****Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Servot/givaren har i frånslaget tillstånd rört sig med ett större värde än parametrerat som toleransfönster. Relationen mellan mekanik och givare finns eventuellt inte längre.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Avvikelse till senaste givarpositionen i absolutvärdesinkrement.

Tecknet framför anger rörelserikningen.

Upplysning:

Den upptäckta avvikelsen visas även i r0477.

Se även: p0413, r0477

Åtgärd: Lägesföljningen återställs enligt följande:

- Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
- Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
- Välj givardrifttagning (p0010 = 0).

Därefter kvitteras störningen och vid behov genomförs en absolutgivarjustering (p2507).

Se även: p0010

233502 <Ortsuppgift>Givare 3: Givare med mätutväxling utan giltig signal**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3)

Kvittering: GENAST
Orsak: Givaren med mätutväxling ställer inte längre en giltig signal till förfogande.
Åtgärd: Det måste säkerställas, att alla med mätutväxling påbyggda givare i drift lämnar giltigt ärvärde.

233503 <Ortsuppgift>Givare 3: Positionsföljning låter sig inte återställas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Positionsföljningen för mätväxeln låter sig inte återställas.
Åtgärd: Störningen hävs enligt följande:
 - Välj givardrifttagning (p0010 = 4).
 - Återställ lägesföljningspositionen (p0411.2 = 1).
 - Välj givardrifttagning (p0010 = 0).
 Därefter kvitteras störningen och en absolutgivarjustering genomförs.

233700 <Ortsuppgift>Givare 3: Effektivitetstesten levererar inte förväntat värde

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: DRIVE-CLiQ-givarens felord levererar satta felbits.
 Störvärde (r0949, binär tolkning):
 Bit x = 1: Effektivitetstest x är felaktig.
Åtgärd: Byt givare.

233800 <Ortsuppgift>Givare 3: Kollektivt meddelande

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: INGA
Orsak: Motorgivaren upptäckt minst ett fel.
Åtgärd: Genomför utvärdering av ytterligare aktuella visade meddelanden.

233801 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ: Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.
 Felorsak:
 10 (= 0A hex):
 Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning.
- Byt berörd komponent.
Se även: p9916

233802 <Ortsuppgift>Givare 3: Tidsdelsspill

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett time-slice-spill har uppstått för givare 3.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yx hex: y = Berörd funktion (Siemens-intern feldiagnos), x = Berörd time-slice
x = 9:
Time-slice-spill för den snabba (strömregulatortakt)-time-slicen.
x = A:
Time-slice-spill för den mittre time-slicen.
x = C:
Time-slice-spill för den långsamma time-slicen.
yx = 3E7:
Timeout vid väntan på SYNO (t.ex. oväntat återfall i den acyklisk driften).

Åtgärd: Öka strömregulatorns scannertid.
Upplysning:
För strömregulatorns scannertid = 31.25 µs använd en SMx20 med beställningsnummer 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <Ortsuppgift>Givare 3: Checksummafel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: POWER ON (GENAST)

Orsak: Vid läsning av programminnet på sensormodulen har ett checksummafel uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
yyyyxxxx hex
yyyy: Drabbat minnesområde.
xxxx: Skillnad mellan checksumman vid POWER ON och den aktuella checksumman.

Åtgärd: - Genomför POWER ON från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4)
- Kontrollera att den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt sensormodul.

233805 <Ortsuppgift>Givare 3: Kontrollsumma EEPROM är inte korrekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Interna parameterdata är skadade.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 01: EEPROM-åtkomst felaktig.
 02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.

Åtgärd: Byt kretsen.

233806 <Ortsuppgift>Givare 3: Initialisering har matats in fel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: IMPULSSPÄRR

Orsak: Givarens initialisering har misslyckats.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Bit 0, 1: Givarens initialisering vid roterande motor misslyckades (avvikelse från grov- och finposition i givarpulstal/4).
 Bit 2: Medelspänningsanpassningen för spår A har misslyckats.
 Bit 3: Medelspänningsanpassningen för spår B har misslyckats.
 Bit 4: Medelspänningsanpassningen för accelerationsingången har misslyckats.
 Bit 5: Medelspänningsanpassningen för spår Safety A har misslyckats.
 Bit 6: Medelspänningsanpassningen för spår Safety B har misslyckats.
 Bit 7: Medelspänningsanpassningen för spår C har misslyckats.
 Bit 8: Medelspänningsanpassningen för spår D har misslyckats.
 Bit 9: Medelspänningsanpassningen för spår R har misslyckats.
 Bit 10: Skillnaden i medelspänningen mellan A och B är för stor (> 0.5 V).
 Bit 11: Skillnaden i medelspänningen mellan C och D är för stor (> 0.5 V).
 Bit 12: Skillnaden i medelspänningen mellan Safety A och Safety B är för stor (> 0.5 V).
 Bit 13: Skillnaden i medelspänningen mellan A och Safety B är för stor (> 0.5 V).
 Bit 14: Skillnaden i medelspänningen mellan B och Safety A är för stor (> 0.5 V).
 Bit 15: Standardavvikelsen för den fastställda medelspänningen är för stor (> 0.3 V).
 Bit 16: Internt fel - fel vid läsningen i ett register (CAFE).
 Bit 17: Internt fel - fel vid skrivningen i ett register (CAFE).
 Bit 18: Internt fel - ingen medelvärdesanpassning finns.
 Bit 19: Internt fel - felaktig ADC-åtkomst.
 Bit 20: Internt fel - ingen nollgenomgång funnen.
 Bit 28: Fel under initialiseringen av EnDat 2.2-mätenheten.
 Bit 29: Fel vid läsning av data från EnDat 2.2-mätenheten.
 Bit 30: EnDat 2.2-mätenhetens EEPROM-checksumma felaktig.
 Bit 31: EnDat 2.2-mätenhetens data inkonsistent.

Upplysning:

Bit 0, 1: T.o.m. 6SL3055-0AA00-5*A0

Bit 2 ... 20: Fr.o.m. 6SL3055-0AA00-5*A1

Åtgärd: Kvittera störningen.

Om störningen inte låter sig kvitteras:

Bit 2 ... 9: Kontrollera givarens spänningsförsörjning.

Bit 2 ... 14: Kontrollera motsvarande kabel.

Bit 15 utan andra bitar: Kontrollera spår R, kontrollera inställningen i p0404.

Bit 28: Kontrollera kabeln mellan EnDat 2.2-omvandlare och mätenhet.

Bit 29 ... 31: Byt ut den defekta mätenheten.

233811 <Ortsuppgift>Givare 3: Givarserienummer har ändrats

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Givarens serienummer har ändrat sig. Ändringen kontrolleras bara för givare med serienummer (t.ex. EnDat-givare). Givaren har bytts ut.
Uppllysning:
Med positionsreglering överförs serienumret vid start av justeringen (p2507 = 2).
Vid justerad givare (p2507 = 3) kontrolleras om serienumret ändrats och i förekommande fall återställs justeringen (p2507 = 1).
För att stänga av övervakningen av serienumret gör på följande sätt:
- Ställ in följande serienummer för den aktuella givardatasatsen: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
Åtgärd: Genomför mekanisk justering av givaren. Överför det nya serienumret med p0440 = 1.

233812 <Ortsuppgift>Givare 3: Begärd cykel resp. RX- / TX-tid stöds inte

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: En från kontrollenheten begärd cykel resp. RX-/TX-timing stöds inte
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
0: Applikationscykeln stöds inte.
1: DRIVE-CLiQ-cykeln stöds inte.
2: Avståndet mellan RX- och TX-tidpunkten för kort.
3: TX-tidpunkten för tidig.
Åtgärd: Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

233813 <Ortsuppgift>Givare 3: Hårdvara logikenhet felaktig

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: IMPULSSPÄRR
Orsak: DRIVE-CLiQ-givarens felord levererar satta felbits.
Störvärde (r0949, binär tolkning):
Bit 0: ALU watchdog har löst ut.
Bit 1: ALU har upptäckt ett livsteckenfel.
Åtgärd: Byt givare.

233820 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

233835 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter. Se även: p9916

233836 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CliQ: Sändfel hos DRIVE-CliQ data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig. Datana kunde inte sändas.

Felorsak:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

233837 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CliQ: Störd komponent**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST**Orsak:** På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CliQ (kabelbrott, kontakt, ...).

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.

- Använd eventuellt en andra DRIVE-CliQ sockel (p9904).

- Byt ut påverkade komponenter.

233840 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandeträskeln**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Det har uppstått ett DRIVE-CLiQ-fel under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är inte ett SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B): Synkronisationsfel under den alternarande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåppupbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

233845 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda givaren är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).
Se även: p9916

233850 <Ortsuppgift>Givare 3: Givarutvärdering internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått i sensormodulen för givare 3.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Bakgrunds-time-slice är blockerad.
2: Checksumman över kodminnet stämmer inte.
10000: OEM-minnet hos EnDat-givaren innehåller data som inte kan tolkas.
11000 ... 11499: Beskrivningsdatana från EEPROM felaktiga.
11500 ... 11899: Kalibreringsdatana från EEPROM felaktiga.
11900 ... 11999: Konfigurationsdatana från EEPROM felaktiga.
12000 ... 12008: Kommunikationen med AD-omvandlaren störd.
16000: DRIVE-CLiQ-givare initialisering applikation felaktig.
16001: DRIVE-CLiQ-givare initialisering ALU felaktig.
16002: DRIVE-CLiQ-givare HSI/SISI-initialisering felaktig.
16003: DRIVE-CLiQ-givare Safety-initialisering felaktig.
16004: DRIVE-CLiQ-givare internt systemfel.

Åtgärd: - Byt ut sensormodulen.
- Uppgradera i förekommande fall programvaran i sensormodulen.
- Kontakta hotline.

233851 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)

Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 3) till kontrollenheten är felaktig.
Från DRIVE-CLiQ-komponenten har livstecknet till kontrollenheten har inte satts.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

- Åtgärd:**
- Uppgradera den berörda komponentens programvara.
 - Genomför POWER ON för den berörda komponenten (från-/tillslag).

233860 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 3) till kontrollenheten är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

17 (= 11 hex):

CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt.

18 (= 12 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

19 (= 13 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

20 (= 14 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

21 (= 15 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt.

22 (= 16 hex):

Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt.

25 (= 19 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
 - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.
 - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).
- Se även: p9915

233875 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen fallit bort**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen.

Felorsak:

9 (= 09 hex):

Komponentens försörjningsspänning har fallit bort.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:
- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...).
- Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.**233885 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts****Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 3) till kontrollenheten är felaktig.

Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

26 (= 1A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt.

33(= 21 hex):

Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.

34 (= 22 hex):

Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):

Tidsfel i telegrammets sändningslista.

98 (= 62 hex):

Fel vid övergång till cyklisk drift.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:
- Kontrollera leveransspänningen för den påverkade komponenten.
- Genomför POWER ON.
- Byt ut påverkade komponenter.
Se även: p9915**233886 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data****Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 3) till kontrollenheten är felaktig.
 Data kunde inte sändas.
 Felorsak:
 65 (= 41 hex):
 Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Genomför POWER ON.

233887 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (sensormodul för givare 3) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
 Felorsak:
 32 (= 20 hex):
 Fel i telegramhuvudet.
 35 (= 23 hex):
 Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 66 (= 42 hex):
 Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 67 (= 43 hex):
 Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 96 (= 60 hex):
 Vid drifttidsmätningen har svaret anlänt för sent.
 97 (= 61 hex):
 Utbytet av märkdata varade för länge.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

233895 <Ortsuppgift>Givare 3 DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföringen har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda sensormodulen (givare 3) till kontrollenheten är felaktig.
Felorsak:
 11 (= 0B hex):
 Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
 Se även: p9915

233896 <Ortsuppgift>Givare 3: DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistenta komponentegenskaper

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering: GENAST
Orsak: Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ-komponenten (sensormodul för givare 3), har ändrat sig på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vid uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbyte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Komponentens nummer.

Åtgärd:
 - Genomför POWER ON.
 - Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
 - Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

233899 <Ortsuppgift>Givare 3: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
 Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: En störning har uppstått på sensormodulen för givare 3, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
 Detta kan uppstå när programvaran för denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Störningens nummer.
 Upplysning:
 I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna störning kontrolleras.

Åtgärd:
 - Byt programvaran för sensormodulen mot en äldre programvara (r0148).
 - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

233902 <Ortsuppgift>Givare 3: SPI-BUS Fel uppstått

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Fel vid betjäning av den interna SPI-bussen.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Byt sensormodul.
- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen.
- Kontakta Hotline.

233903 <Ortsuppgift>Givare 3: I2C-BUS Fel uppstått

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Fel vid betjäning av den interna I2C-bussen.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Endast för siemensintern feldiagnos.

Åtgärd:

- Byt sensormodul.
- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen.
- Kontakta Hotline.

233905 <Ortsuppgift>Givare 3: Felparametrering

Meddelandevärde: Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	En parameter hos givare 3 har upptäckts vara felaktig. Eventuellt stämmer den parameterade givartypen inte överens med den anslutna. Den berörda parametern kan fastställas enligt följande: - Fastställ parameternumret via störvärdet (r0949). - Fastställ parameterindexet (p0187). Störvärde (r0949, decimal tolkning): yyyyxxxx dec.: yyyy = tilläggsinformation, xxxx = parameter xxxx = 421: För EnDat-/SSI-givare måste absolutpositionen i protokollet vara mindre än eller lika med 30 bit. yyyy = 0: Inga ytterligare informationer finns. yyyy = 1: HTL-nivå (p0405.1 = 0) kombinerat med spårövervakning A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) stöds ej av denna komponent. yyyy = 2: I p0400 har ett kodnummer för en identifierad givare matats in, trots att ingen identifikation genomförts. Vänligen starta en ny givaridentifikation. yyyy = 3: I p0400 har ett kodnummer för en identifierad givare matats in, trots att ingen identifikation har genomförts. Vänligen välj i p0400 en listad givare med ett kodnummer < 10000. yyyy = 4: SSI-givare (p0404.9 = 1) utan spår A/B stöds inte av denna komponent. yyyy = 5: För SQW-givare är värdet i p4686 större än i p0425. yyyy = 6: DRIVE-CLiQ-givare kan inte användas med denna programvaruversion. yyyy = 7: För SQW-givaren är Xist1-korrekturen (p0437.2) endast tillåten vid eqvidistanta nollmärken. yyyy = 8: Motorns polparvidd stöds inte av den använda linjärmätskalan. yyyy = 9: Positionslängden i EnDat-protokollet får vara maximalt 32 bit. yyyy = 10: Den anslutna givaren stöds inte. yyyy = 11: Spårövervakningen stöds inte av hårdvaran.
Åtgärd:	- Kontrollera om den anslutna givartypen stämmer överens med den parameterade. - Ställ den i störvärde (r0949) och p0187 angivna parametern rätt. För parameternummer = 314: - Kontrollera polparantal och mätväxelutväxling. Kvoten "polparantal" genom "mätväxelutväxling" måste vara mindre än eller lika med 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912 <Ortsuppgift>Givare 3: Enhetskombinationen inte tillåten**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** Servo: AV1 (IASC/DCBRK, INGEN)
Hla: AV1 (INGEN)**Kvittering:** IMPULSSPÄRR

Orsak:	Den valda enhetskombinationen stöds inte. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1003: Den anslutna måtenheten kan inte användas med EnDat 2.2-omvandlaren. Mätenheten har exempelvis ingen pulsantal/upplösning av 2ⁿ. 1005: Typen av måtenhet (inkrementell) stöds inte av EnDat 2.2-omvandlaren. 1006: Den maximala tiden (31.25 µs) för EnDat-överföringen har överskridits. 2001: Den inställda kombinationen av strömregulatortakt, DP-takt och Safety-takt stöds inte av EnDat 2.2-omvandlaren. 2002: Den linjära måtenhetens upplösning passar inte till linjärmotorns polparvidd.
Åtgärd:	För störvärde = 1003, 1005, 1006: - Använd tillåten måtenhet. För störvärde = 2001: - Ställ in tillåten taktkombination (vid behov använd standardinställningar). För störvärde = 2002: - Använd måtenhet med lägre upplösning (p0422).

233915 <Ortsuppgift>Givare 3: Konfigurationsfel

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Konfigurationen av givare 3 är felaktig. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Omparametrering mellan störning/varning är inte tillåtet. 419: Givaren upptäcker vid projekterad finupplösning Gx_XIST2 ett maximalt möjligt absolut positionsärvärde (r0483), som inte längre kan bildas inom 32 bit.
Åtgärd:	För varningsvärde = 1: Genomför inte någon omparametrering mellan störning/varning. För varningsvärde = 419: Minska finupplösningen (p0419) eller inaktivera övervakningen (p0437.25), om inte det totala multiturnområdet behövs.

233916 <Ortsuppgift>Givare 3: Fel vid parametrering

Meddelandevärde:	Parameter: %1, Tilläggsinformation: %2
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Servo: AV1 (AV2, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	En parameter för givare 3 har upptäckts vara felaktig. Eventuellt stämmer inte den parameterade givartypen överens med den anslutna. Den berörda parametern kan fastställas enligt följande: - Fastställ parameternumret via störvärdet (r0949). - Fastställ parameterindexet (p0187). Störvärde (r0949, decimal tolkning): Parameternummer.

- Åtgärd:**
- Kontrollera om den anslutna givartypen överensstämmer med den parameterade.
 - Korrigera parametern som specificeras med störvärde (r0949) och p0187.

233920 <Ortsuppgift>Givare 3: Fel temperatursensor

Meddelandevärde: Felorsak: %1, Kanalnummer: %2

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid utvärdering av temperatursensorn har ett fel uppstått.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Trådbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm).

2 (= 02 hex):

Uppmätt motstånd för litet (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Ytterligare värden:

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

- Åtgärd:**
- Kontrollera att givarkabeln är av korrekt typ och att anslutningen är korrekt.
 - Kontrollera val av temperatursensor i p0600 till p0603.
 - Byt sensormodul (hårdvarufel eller felaktiga kalibreringsdata).

233930 <Ortsuppgift>Givare 3: Dataloggern har sparat data

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid aktiverad funktion "Datalogger" (p0437.0 = 1) har ett fel för sensormodulen uppstått. Denna varning anvisar, att för felet har motsvarande diagnosdata sparats på minneskortet.

Diagnosdatana har sparats i följande mapp:

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN

...

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN

/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT

I TXT-filen finns följande informationer:

- Visning av den senast skrivna BIN-filen.

- Antal ännu möjliga skrivuppdrag (från 10000 nedåt).

Upplysning:

Utvärderingen av BIN-filerna kan endast ske Siemens-internt.

- Åtgärd:**
- Inget nödvändigt.
 - Varningen försvinner automatiskt.
 - Dataloggern är redan klar att registrera nästa felfall.

233940 <Ortsuppgift>Givare 3: Spindelsensor S1 spänning felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Spänningen hos spindelns analogsensor S1 ligger utanför det tillåtna området. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Signalnivå från sensor S1. Upplysning: En signalnivå på 500 mV motsvarar det numeriska värdet 500 dec.
Åtgärd:	- Kontrollera spännverktyget. - Kontrollera och vid behov anpassa toleransen (p5040). - Kontrollera och vid behov anpassa tröskelvärdet (p5041). - Kontrollera analogsensor 1 och anslutningarna. Se även: p5040, p5041

233950 <Ortsuppgift>Givare 3: Internt programvarufel

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV1 (AV2)
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Ett internt mjukvarufel har uppstått. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Information om felkällan. Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Vid behov uppdatera programvaran i sensormodulen till en nyare version. - Kontakta Hotline.

233999 <Ortsuppgift>Givare 3: Okänd varning

Meddelandevärde:	Nytt meddelande: %1
Servoobjekt:	HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	En varning har uppstått på sensormodulen för givare 3, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara. Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Varningsens nummer. Upplysning: I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna varning kontrolleras.
Åtgärd:	- Byt programvaran för sensormodulen mot en äldre programvara (r0148). - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

234207 <Ortsuppgift>VSM: Temperatur störningsgräns överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Den med spänningsavkänningsmodulen (VSM) uppmätta temperaturen (r3666) har överskridit tröskelvärdet (p3668). Upplysning: Störning kan bara lösas ut när temperaturutvärderingen har aktiverats (p3665 = 2 för KTY sensor eller p3665 = 1 för PTC sensor). Störvärde (r0949, decimal tolkning): yyxxxx: dec: yy: Komponentnummer på den komponent som har upptäckt felet.

Åtgärd: - Kontrollera fläkten.
- Minska effekten

234211 <Ortsuppgift>VSM: Varningströskeln för temperaturgränsen har överskridits

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den med spänningsavkänningsmodulen (VSM) uppmätta temperaturen (r3666) har överskridit tröskelvärdet (p3667).
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den hundratusende och tiotusende placeringen anger det VSM-komponentnummer som har upptäckt felet.

Åtgärd: - Kontrollera fläkten.
- Minska effekten

234800 <Ortsuppgift>VSM: Kollektivt meddelande

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: INGA

Orsak: Spänningsavkänningsmodulen (VSM) har upptäckt minst ett fel.

Åtgärd: Utvärdering av ytterligare aktuella meddelande.

234801 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ: Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) är felaktig.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förbindelsen.
- Byt ut spänningsavkänningsmodulen (VSM).

234802 <Ortsuppgift>VSM: Tidsdelsspill

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: Ett tidsdelsspill på spänningsavkänningsmodulen har uppstått.

Åtgärd: Byt spänningsavkänningsmodul.

234803 <Ortsuppgift>VSM: Minnestest

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST
Orsak: Vid minnestesten på spänningsavkänningsmodulen har ett fel uppstått.
Åtgärd: - Kontrollera om den tillåtna omgivningstemperaturen för spänningsavkänningsmodulen upprätthålls.
 - Byt spänningsavkänningsmodul.

234804 <Ortsuppgift>VSM: CRC

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Vid utläsning av programminnet för spänningsavkänningsmodulen (VSM) har ett kontrollsummefel uppstått.
Åtgärd: - Kontrollera, om den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
 - Byt spänningsavkänningsmodul.

234805 <Ortsuppgift>VSM: Kontrollsumma EEPROM är inte korrekt

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Interna parameterdata är skadade.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 01: EEPROM-åtkomst felaktig.
 02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.
Åtgärd: - Kontrollera, om den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
 - Byt spänningsavkänningsmodul.

234806 <Ortsuppgift>VSM: Initiering

Meddelandevärde: -
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: Det har uppstått ett fel i spänningsavkänningsmodulen (VSM) under initialisering.
Åtgärd: Byt spänningsavkänningsmodul.

234807 <Ortsuppgift>VSM: Sekvensstyrning tidsövervakning

Meddelandevärde: -
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Fel tidsdelsspill försekvensstyrningen på spänningsavkänningsmodulen (VSM).
Åtgärd: Byt spänningsavkänningsmodul.

234820 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CliQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda spänningsavkänningsmodulen är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

7 (= 07 hex):

Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det.

8 (= 08 hex):

Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning.

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

Se även: p9916

234835 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda spänningsavkänningsmodulen är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

33 (= 21 hex):

Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.

34 (= 22 hex):

Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):

Tidsfel i telegrammets sändningslista.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON.

- Byt ut påverkade komponenter.

234836 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CliQ: Sändfel hos DRIVE-CliQ data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV2 (AV1, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda spänningsavkänningsmodulen är felaktig. Data kunde inte sändas.

Felorsak:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

234837 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CliQ: Störd komponent**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI**Reaktion:** Infeed: AV2 (AV1, INGEN)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CliQ (kabelbrott, kontakt, ...).

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.

- Använd eventuellt en andra DRIVE-CliQ sockel (p9904).

- Byt ut påverkade komponenter.

234840 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandetröskeln**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Det har uppstått ett DRIVE-CLiQ-fel under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är inte ett SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B): Synkronisationsfel under den alternarande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåppupbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

234845 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Genomför POWER ON.
Se även: p9916

234850 <Ortsuppgift>VSM: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått i spänningsavkänningsmodulen (VSM).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Bakgrundstidsdel är blockerad.
2: Kontrollsumman i kodminnet stämmer inte.

Åtgärd: - Byt spänningsavkänningsmodul.
- Uppgradera i förekommande fall programvaran i spänningsavkänningsmodulen.
- Kontakta hotline.

234851 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: INGEN (AV1, AV2)

Hla: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) till kontrollenheten är felaktig.
Från DRIVE-CLiQ-komponenten har livstecknet till kontrollenheten har inte satts.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Uppgradera den påverkade komponentens programvara.

234860 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: INGEN (AV1, AV2)

Hla: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksumma fel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 17 (= 11 hex): CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt. 18 (= 12 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 19 (= 13 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 20 (= 14 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 21 (= 15 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt. 25 (= 19 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9915

234875 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

234885 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: INGEN (AV1, AV2) Hla: INGEN (AV1, AV2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera leveransspänningen för den påverkade komponenten. - Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter. Se även: p9915

234886 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: INGEN (AV1, AV2) Hla: INGEN (AV1, AV2)
Kvittering:	GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) till kontrollenheten är felaktig.
Data kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

234887 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: INGEN (AV1, AV2)
Hla: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (spänningsavkänningsmodule) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
Felorsak:
32 (= 20 hex):
Fel i telegramhuvudet.
35 (= 23 hex):
Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
66 (= 42 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
67 (= 43 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
96 (= 60 hex):
För drifttidsmätningen har svaret anlänt för sent.
97 (= 61 hex):
Utbytet av märkdata varade för länge.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

234895 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföringen har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: INGEN (AV1, AV2)
Hla: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda spänningsavkänningsmodulen (VSM) till kontrollenheten är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
Se även: p9915

234896 <Ortsuppgift>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Inkonsistenta komponentegenskaper

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ-komponenten (spänningsavkänningsmodul), har ändrat sig på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vid uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbytet av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Komponentens nummer.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
- Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

234899 <Ortsuppgift>VSM: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En störning har uppstått på spänningsavkänningsmodulen, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Störningens nummer.
Upplysning:
I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna störning kontrolleras.

Åtgärd: - Byt programvaran för spänningsavkänningsmodulen mot en äldre programvara (r0158).
- Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

234903 <Ortsuppgift>VSM: I2C-buss fel uppstått

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett fel har uppstått vid åtkomst över den modulinterna I2C bussen.

Åtgärd: Byt ut spänningsavkänningsmodulen (VSM).

234904 <Ortsuppgift>VSM: EEPROM

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Ett fel har uppstått vid åtkomst till terminalmodulens fasta minne.
Åtgärd: Byt ut spänningsavkänningsmodulen (VSM).

234905 <Ortsuppgift>VSM: Parameteråtkomst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Kontrollenheten försökte att skriva ett inte tillåtet parametervärde till spänningsavkänningsmodulen (VSM).
Åtgärd: - Kontrollera om programvaruversionen för VSM (r0158) passar till programvaruversionen för kontrollenheten (r0018).
- Byt vid behov spänningsavkänningsmodulen.
Upplysning:
I filen readme.txt på minneskortet är de programvaruversioner som passar till varandra angivna.

234920 <Ortsuppgift>VSM: Fel temperatursensor

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
Kvittering: GENAST (POWER ON)
Orsak: Vid utvärdering av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Uppmätt motstånd för litet (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

234950 <Ortsuppgift>VSM: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: POWER ON
Orsak: Ett internt mjukvarufel i spänningsavkänningsmodulen (VSM) har uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Information om felkällan.
Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd: - Vid behov uppdatera programvaran i spänningsavkänningsmodulen till en nyare version.
- Kontakta Hotline.

234999 <Ortsuppgift>VSM: Okänd varning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA

Orsak:	En varning har uppstått på spänningsavkänningsmodulen (VSM), vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara. Detta kan uppstå när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Varningens nummer. Upplysning: I en nyare beskrivning av kontrollenheten kan eventuellt betydelsen av denna varning kontrolleras.
Åtgärd:	- Byt programvaran för spänningsavkänningsmodulen mot en äldre programvara (r0148). - Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

235000 <Ortsuppgift>TM54F: Scannertid ogiltig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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

Orsak: Den inställda scannertiden är ogiltig.

- Ingen heltalmultipel av DP-takten.

Störvärde (r0949, flyttal):

Föreslagen giltig scannertid.

Åtgärd: Anpassa scannertiden (t. ex. ställ in den förslagna giltiga scannertiden).

Se även: p10000

235001 <Ortsuppgift>TM54F: Parametervärde ogiltigt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST (POWER ON)

Orsak: Funktionen grundfunktioner via TM54F används.

Det finns en felparametrering av TM54F parameter.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0 ... 3 anger, för vilken servogrupp inte tillåtna F-DIn parametrerats:

Bit 0 = 1: Servogrupp 1 felaktig

Bit 1 = 1: Servogrupp 2 felaktig

Bit 2 = 1: Servogrupp 3 felaktig

Bit 3 = 1: Servogrupp 4 felaktig

p10024 ... p10038 måste vara 0, p10039 får bara användas för signaler från grund Safety-funktioner.

Bit 4 ... 7 anger, för vilken F-DO felaktiga knytningar har angivits:

Bit 4 = 1 F-DO 0 felaktig (p10042)

Bit 5 = 1 F-DO 1 felaktig (p10043)

Bit 6 = 1 F-DO 2 felaktig (p10044)

Bit 7 = 1 F-DO 3 felaktig (p10045)

Upplysning:

Endast följande signaler får parametreras:

"STO aktiv"

"SS1 aktiv"

"Intern händelse"

"Säkert läge"

Åtgärd: - Aktivera Safety idrifttagningsmod TM54F (ändra parameter).

- Kontrollera och vid behov korrigera p10042 ... p10045.

- Kontrollera och vid behov korrigera p10024 ... p10039.

- Kopiera parametrarna.

- Aktivera inställningarna.

235002 <Ortsuppgift>TM54F: Idrifttagningsmod inte möjlig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** GENAST**Orsak:** Aktiveringen av idrifttagningsmoden avvisades, eftersom för minst ett till TM54F hörande servo befinner sig i frigiven drift.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Servoobjektnummer för det första funna servot utan impulsradering/effektspärr.**Åtgärd:** Återställ driftfrigivningen för det i störvärdet angivna servot.

235003 <Ortsuppgift>TM54F: Kvittering på kontrollenheten nödvändigt**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** GENAST**Orsak:** Ett på plintmodul 54F (TM54F) har kvitterats genom att använda den säkra kvitteringen (p10006).
En ytterligare kvittering på kontrollenheten krävs också.**Åtgärd:** - Genomför kvittering av alla störningar på kontrollenheten (BI: p2102).
eller
- Genomför kvittering av servoobjekt TM54F (BI: p2103, p2104 eller p2105).
Upplysning:
Kvitteringen av störningar görs med en 0/1-signal.

235004 <Ortsuppgift>TM54F: Kommunikationstakt ogiltig**Meddelandevärde:** Felorsak: %1 bin**Servoobjekt:** 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:** GENAST

Orsak:	- Den i p10000[x] angivna kommunikationstakten motsvarar inte servoobjektens övervakningstakt, vilken angivits i p10010[x]. Så länge detta fel finns, aktiveras felsäkra värden i TM54F. Samtliga servon är inte frigivna. Störvärde (r0949, binär tolkning): Är en bit i området bit 0 ... 5 satt, så gäller: Den i p10000[x] angivna kommunikationstakten motsvarar inte servoobjektens övervakningstakt, vilken angivits i p10010[x]. (Används endast p10000[0], så måste detta värde vara identiskt med alla övervakningstakter som i p10010[0...5] använda servoobjekten). Bit 0 = 1: p10000[0] motsvarar inte övervakningstakten i p10010[0] Bit 1 = 1: p10000[1] motsvarar inte övervakningstakten i p10010[1] .. Bit 5 = 1: p10000[5] motsvarar inte övervakningstakten i p10010[5] Är en bit i området bit 16 ... 21 satt, så gäller: Bit 16 = 1: p10000[0] har valts för lågt. Bit 17 = 1: p10000[1] har valts för lågt. .. Bit 21 = 1: p10000[5] har valts för lågt. När man använder en axel med grund Safety-funktioner med TM54F bör övervakningstakten vara större än 500us + 8*servots strömregulatortakt. - Detta fel visas även, när ett servo som styrs med TM54F är parameterat så att grundfunktionerna styrs via TM54F och samtidigt har parameterats med utökade Safety-funktioner eller ncSI. - För störvärde 0 gäller: Sedan TM54Fs programvaruuppgradering har det ännu inte kopplats från. Eller: Den anslutna TM54F har en för gammal programvara. Se även: p10010
Åtgärd:	För störvärde i området från bit 0 ... 5: - Kontrollera först, att alla servon, som är inmatade i p10010, har utökade Safety-funktioner eller grundfunktioner via TM54F frigivna. - Utför kopierfunktionen för TM54F (p9700 = 87). - Anpassa checksumman för TM54F (p9701 = 172). - Kopiera RAM till ROM. - Genomför POWER ON. För störvärden i området från bit 16 ... 21: Öka motsvarande servos strömregulators scannertakt, för att förhindra fel under drift. - Utför kopierfunktionen för TM54F (p9700 = 87). - Anpassa checksumman för TM54F (p9701 = 172). - Kopiera RAM till ROM. - Genomför POWER ON.

235005 <Ortsuppgift>TM54F: Parallellkoppling stöds ej

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: POWER ON

Orsak:	Funktionen TM54F används med grund Safety-funktioner. Denna funktion stöds inte tillsammans med parallellkoppling av effektdelar. Alla servo hos TM54F antar felsäkra värden och erhåller ingen frigivning. Se även: p10010
Åtgärd:	- Inaktivera parallellkopplingen eller TMTM54F med grundfunktioner. - Kopiera RAM till ROM. - Genomför POWER ON (från-/tillslag).

235006 <Ortsuppgift>TM54F: Servogrupper ogiltiga**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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

Orsak: Funktionen grundfunktioner används via TM54F.
Servogrupperna har en felparametrering.
Störvärde (r0949, binär tolkning):
Värdet anger, i vilken servogrupp servon med grund Safety har blandats med servon med utökad Safety.
Bit 0 = 1: Servogrupp 1 felaktig
Bit 1 = 1: Servogrupp 2 felaktig
Bit 2 = 1: Servogrupp 3 felaktig
Bit 3 = 1: Servogrupp 4 felaktig

Så länge som detta fel finns aktiveras felsäkra värden i TM54F. Samtliga servon har ingen frigivning.

Upplysning:

Detta fel visas även, när ett servo som styrs med TM54F är parametrerat så att grundfunktionerna styrs via TM54F och samtidigt har parametrerats med utökade Safety-funktioner eller ncSI.

Åtgärd: För motsvarande störvärde kontrolleras p10011, för att säkerställa att inte servon med grund Safety har blandats med servon med utökad Safety i en servogrupp.

235009 <Ortsuppgift>TM54F: Safety idrifttagningen av servot ofullständig**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak: I konfigurationen för TM54F har ett servoobjekt tillordats hos TM54F, som inte har parametrerats med några Safety-funktioner eller felaktiga Safety-funktioner.
Störvärdet anger, vilket servo (jmf p10010) som är felaktigt parametrerat (p9601, p9501).
Bit 0 = 1: Servo 1 felaktigt
Bit 1 = 1: Servo 2 felaktigt
Bit 2 = 1: Servo 3 felaktigt
Bit 3 = 1: Servo 4 felaktigt
Bit 4 = 1: Servo 5 felaktigt
Bit 5 = 1: Servo 6 felaktigt

Åtgärd: Genomför Safety idrifttagning av det berörda servot och frige Safety-funktionerna för TM54F.
Därefter genomför idrifttagning av TM54F och sätt bara p9700=87d och p9701=172d.

235011 <Ortsuppgift>TM54F: Servoobjektnummertillordning otillåten**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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: GENAST (POWER ON)
Orsak: Ett servoobjektnummer har lagts upp två gånger. Varje servoobjektnummer kan bara läggas upp en gång.
Åtgärd: Korrigera tillordningen av servoobjektnumren
Se även: p10010

235012 <Ortsuppgift>TM54F: Teststopp aktiv

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Teststoppet för plintmodul 54F (TM54F) har just skett.

Upplysning:

Uppkommer ett fel under teststoppet utges F35013.

Åtgärd: Varningen försvinner automatiskt efter lyckat avslut eller avbrott (felfall) av teststoppet.

235013 <Ortsuppgift>TM54F Teststopp felaktigt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST (POWER ON)

Orsak: Vid utförandet av teststoppet på TM54F har ett fel upptäckts. Felsäkra utstyrningssignaler (felsäkra värden) har överförts till säkerhetsfunktionerna.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

aaaabccc hex:

aaaa: DO eller F-DI (beroende på teststeg cc), hos vilka det förväntade tillståndet inte skett (Bit 0 = F-DI 0 resp. F-DO 0, Bit 1 = F-DI 1 resp. F-DO 1, osv.).

bb: Felorsaker

bb = 01 hex: Internt fel.

bb = 02 hex: Fel vid jämförelse av de båda kanalernas kopplingssignaler (F-DI eller DI).

bb = 03 hex: Internt fel.

bb = 04 hex: Fel vid jämförelse av de båda kanalernas kopplingssignaler (Diag-DO).

cc: Teststoppets tillstånd, i vilket felet har upptäckts.

Framställningsformatet är enligt följande:

Felaktigt tillstånd slav: (Testaktioner)(Testaktioner) | Motsvarande steg hos mastern: (Testaktioner)(Testaktioner) |

Beskrivning

00 hex: (L1+FRÅN)(L2+TILL) | 0A hex: () () | Synkronisation / Kopplingssteg

0A hex: (L1+FRÅN)(L2+TILL) | 15 hex: () () | Väntesteg

15 hex: (L1+FRÅN)(L2+FRÅN) | 20 hex: () () | 1.) F-DI 0 ... 4 Kontroll om 0 V 2.) Kopplingssteg till ny nivå

20 hex: (L1+FRÅN)(L2+FRÅN) | 2B hex: () () | Väntesteg

2B hex: (L1+TILL)(L2+TILL) | 36 hex: () () | 1.) F-DI 5 ... 9 Kontroll om 0 V 2.) Kopplingssteg till ny nivå

36 hex: (DO OFF)() | 41 hex: (DO OFF)() | Väntesteg / Kopplingssteg

41 hex: (DO OFF)() | 4C hex: (DO OFF)() | Väntesteg

4C hex: (DO ON)() | 57 hex: (DO ON)() | 1.) Kontroll Diag-DO resp. Diag-DI 2.) Kopplingssteg till ny nivå

57 hex: (DO ON)() | 62 hex: (DO ON)() | Väntesteg

62 hex: (DO OFF)() | 6D hex: (DO ON)() | 1.) Kontroll Diag-DO bzw. Diag-DI 2.) Väntesteg

6D hex: (DO OFF)() | 78 hex: (DO ON)() | Väntesteg

78 hex: (DO ON)() | 83 hex: (DO OFF)() | 1.) Kontroll Diag-DO resp. Diag-DI 2.) Väntesteg

83 hex: (DO ON)() | 8E hex: (DO OFF)() | Väntesteg

8E hex: (DO OFF)() | 99 hex: (DO OFF)() | 1.) Kontroll Diag-DO resp. Diag-DI 2.) Kopplingssteg

99 hex: (DO OFF)() | A4 hex: (DO OFF)() | Väntesteg

A4 hex: (DO OFF)() | AF hex: (DO OFF)() | Kontroll Diag-DO resp. Diag-DI

AF hex: (DO Ursprungstillstånd)() | C5 hex: (DO Ursprungstillstånd)() | Kopplingssteg

C5 hex: Test slut

De förväntade tillstånden som skall kontrolleras är beroende av parameterad testmode (p10047).

De följande förväntade tillstånden kontrolleras i teststegen vid testning av F-DOn.

Framställningsformatet är enligt följande:

Teststeg (SL MA): Förväntat Diag-DO mode 1 | Förväntat DI 20 ... 23 mode 2 | Förväntat 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

Exempel:

Uppträder ett fel i ett teststoppsteg, som har orsakerna bb = 02 hex eller 04 hex, så har felets testaktion uppkommit i det föregående teststoppsteg. Kontrollen av det förväntade resultatet sker i efterföljande steg.

Mastern anger störvärde 0001_04AF och slaven anger störvärde 0001_04A4.

aaaa = 1 --> F-DO 0 är berörd.

bb = 04 hex --> Kontrollen av Diag-DO har misslyckats.

cc = Kontrollen av det förväntade resultatet har skett i teststoppsteg AF hos mastern och A4 hos slaven.

I tabellen har det förväntade resultatet Diag-DO = 0 V testats, d.v.s. tillståndet för Diag-DO är 0 V istället för förväntat 24 V. Testaktionen har därmed skett i föregående steg (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). Båda DOna har kopplats till OFF.

Åtgärd: Kontrollera inkopplingen av F-DIn och F-DOn och starta teststoppet igen.
 Upplysning:
 Störningen återställs när teststoppet genomförts korrekt.
 För störvärde = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex gäller:
 Detta störvärde uppträder tillsammans med störning F35152. I dessa fall måste alla parametrar för teststoppet kontrolleras.
 Kontrollera även att programvaran hos TM54F överensstämmer med den i kontrollenheten.
 Kontrollera även p10001, p10017, p10046 och p10047.
 Efter att parametrarna korrigerats krävs en POWER ON.

235014 <Ortsuppgift>TM54F: Teststopp nödvändigt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:

- Efter inkoppling av servot har ännu inget teststopp genomförts.
- Efter en idrifttagning erfordras ett nytt teststopp.
- Tiden för att genomföra en tvångsdynamisering (teststopp) har löpt ut (p10003).

Åtgärd: Utlös teststopp (BI: p10007).

235015 <Ortsuppgift>TM54F: Motor/hydraulik modul bytt eller konfiguration inkonsistent

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Den cykliska kommunikationen för minst ett servo med plintmodul 54F (TM54F) är inte aktiv. Möjliga orsaker: - Minst en motormodul/hydraulikmodul har bytts (t.ex. hårdvara har bytts i utbytesfallet). - Parametreringen av TM54F (p10010) är inkonsistent till antalet servon, de servooberoende rörelseövervakningsfunktionerna med TM54F har aktiverats. - För det angivna servot får de "Säkra rörelseövervakningarna utan val" (p9601.5 = 1) inte vara parameterade. - Ett aktiverat servo har ingen kommunikation via DRIVE-CLiQ. - p10010 hos TM54F mastermodulen är inte lika med p10010 hos TM54F slavmodul (i detta fall visas även F35051). - I p10010 hos TM54F master- eller slavmodulen har numret för ett servoobjekt matats in flera gånger. - Utstyrningen av grundfunktionerna har parameterats via TM54F och samtidigt har de utökade Safety-funktionerna eller ncSI parameterats. Störvärde (r0949, binär tolkning): yyyy yyyy xxxx xxxx bin xxxx xxxx bin: Inkonsistent konfiguration Bit 0 = 1: Ingen kommunikation med servo 1. ... Bit 5 = 1: Ingen kommunikation med servo 6. yyyy yyyy bin: Motormodul/hydraulikmodul bytt eller så är inte DRIVE-CLiQ-kabeln för en motormodul/hydraulikmodul ansluten. Bit 8 = 1: Motormodul/hydraulikmodul från servo 1 har bytts eller kommunicerar inte. ... Bit 13 = 1: Motormodul/hydraulikmodul från servo 6 har bytts eller kommunicerar inte. Upplysning: Vid befintlig störning har det i störvärdet angivna servot, vilket arbetar med servointegrerade rörelseövervakningsfunktioner med TM54F, ingen frigivning. För störvärde = 0: Antalet i p10010 angivna servoobjekt är skilt ifrån antalet servoobjekt, som har frigivna servooberoende rörelseövervakningsfunktioner. Se även: p10010
Åtgärd:	Kontrollera, om för alla i p10010 angivna servoobjekt de servointegrerade rörelseövervakningarna med TM54F är frigivna (p9601). Kontrollera, om även F35051 meddelas och vid behov avhjälps orsaken. Kontrollera, att varje servoobjektnummer endast är listat en gång i indexen hos p10010. Upplysning: Har ett servo inaktiverats och aktiverats utan att DRIVE-CLiQ-förbindelsen dessförinnan återställts, så ges också denna varning ut. Vid byte av en motormodul/hydraulikmodul måste följande steg genomföras: - Starta kopierfunktionen för nodidentifieraren på TM54F (p9700 = 1D hex). - Acceptera hårdvaru-CRC på TM54F (p9701 = EC hex). - Spara alla parametrar (p0977 = 1). - Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). För SINUMERIK gäller: Bytet av komponenter med Safety-funktioner stöds av HMI:n (betjäningsområde "Diagnos" --> Softkey "Alarmlista" --> Softkey "Bekräfta SI HW" o.s.v.). Den exakta proceduren kan hittas i följande dokument: SINUMERIK Funktionshandbok Safety Integrated

235016 <Ortsuppgift>TM54F: Användardatakommunikation med servo inte uppbyggd

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den cykliska nätdatakommunikationen hos plintmodul 54F (TM54F) är för minst ett servo ännu inte aktiv. Upplysning: Detta meddelande ges ut efter uppstart av TM54F master och TM54F slav och återställs automatiskt så snart som kommunikationen har byggts upp.
Åtgärd:	Vid byte av en motormodul/hydraulikmodul genomför följande steg: - Starta kopierfunktionen för nodidentifiering på TM54F (p9700 = 1D hex). - Bekräfta hårdvaru-CRC på TM54F (p9701 = EC hex). - Spara alla parametrar (p0977 = 1). - Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). Generellt gäller: - Kontrollera, om för alla i p10010 angivna servoobjekten den servointegrerad rörelseövervakning med TM54F har frigivits (p9601). - Kontrollera, om störningen F35150 finns och i förekommande fall åtgärda orsaken till störningen. Upplysning: Om detta meddelande visas, kan man i p10055 utläsa, vilket servo som inte har byggt upp någon kommunikation. Tillsammans med parameter p10010 kan kontrollenhetens motsvarande servoobjekt identifieras. Se även: r10055

235040 <Ortsuppgift>TM54F: Underspänning 24 V

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt:	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:	GENAST
Orsak:	Underspänning hos 24V-spänningsförsörjningen för plintmodul 54F (TM54F) har upptäckts. Som felreaktion vidarebefordras felsäkra ingångsplintar till rörelseövervakningarna. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0 = 1: Underspänning hos spänningsförsörjningen på anslutning X524. Bit 1 = 1: Underspänning hos spänningsförsörjningen på anslutning X514.
Åtgärd:	- Kontrollera 24 V-likspänningsförsörjningen för TM54F. - Genomför säker kvittering (p10006).

235043 <Ortsuppgift>TM54F: Överspänning 24 V

Meddelandevärde: -

Servoobjekt:	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:	GENAST
Orsak:	Överspänning hos 24V-spänningsförsörjningen för plintmodul 54F (TM54F) har upptäckts. Som felreaktion vidarebefordras felsäkra ingångsplintar till rörelseövervakningarna.
Åtgärd:	- Kontrollera 24 V-likspänningsförsörjningen för TM54F. - Genomför säker kvittering (p10006).

235051 <Ortsuppgift>TM54F: Defekt i en övervakningskanal

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	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:	GENAST

Orsak: Plintmodul 54F (TM54F) har fastställt ett fel i den korsvisa datajämförelsen mellan de två styrkanalerna. Detta kan ha sin grund i en felaktig parametrering. Men det kan också ha uppstått ett fel, som har upptäckts av Safety Integrated-mjukvaran (t.ex. defekt hårdvara). Genomför stegen under "Avhjälp", för att utesluta en defekt hårdvara. Som felreaktion vidarekopplas felsäkra ingångsplintar till rörelseövervakningarna. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
aaaabbcc hex
aaaa: Ett värde större än noll visar på ett internt mjukvarufel.
bb: Korsvis jämförda datat, som har lett till felet.
Kontrollera, om angivet, de angivna parametrarna mellan TM54F master och TM54F slav så att de är lika.
bb = 00 hex: p10000[0]
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: p10041
bb = 1C hex: p10046
bb = 1D hex ... 1F hex: p10017, p10002, p10000
bb = 20 hex ... 2A hex: p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Fel i datana för initialisering av teststopp
bb = 2C hex: Fel i datana för initialisering av ingångs-/utgångsberäkningen
bb = 2D hex ... 45 hex: Fel i datana för utgångsberäkningen p10042 ... p10045
bb = 46 hex ... 63 hex: Fel i datana för beräkning av servogrupp 1
bb = 64 hex ... 81 hex: Fel i datana för beräkning av servogrupp 2
bb = 82 hex ... 9F hex: Fel i datana för beräkning av servogrupp 3
bb = A0 hex ... BD hex: Fel i datana för beräkning av servogrupp 4
bb = BE hex: Insvängningstid för felsäkra ingångar (F-DI) p10017
bb = BF hex: Insvängningstid för enkanaliga ingångar (DI) p10017
bb = C0 hex: Insvängningstid för Diag-ingångar p10017
bb = C1 hex: Fel i interna datana till p10030 SDI positiv

bb = C2 hex: Fel i interna datana till p10031 SDI negativ
 bb = C3 ... CA hex: Fel i datana för beräkning av servogrupperna p10030 ... p10031
 bb = CB hex: p10032
 bb = CC hex: p10033
 bb = CD hex: p10009
 bb = CE ... CF Fel i datana för servogrupp 1 SLP parameter p10032 ... p10033
 bb = D0 ... D1 Fel i datana för servogrupp 2 SLP parameter p10032 ... p10033
 bb = D2 ... D3 Fel i datana för servogrupp 3 SLP parameter p10032 ... p10033
 bb = D4 ... D5 Fel i datana för servogrupp 4 SLP parameter p10032 ... p10033
 bb = D6 Fel i datana för initialiseringen av funktionen frikörning
 bb = D7 Fel i datana för funktionen frikörning SLP
 bb = D8 Fel i parametern p10000[1..5]
 bb = D9..E3 Fel i interna data hos axelkommunikationen
 bb = E4..F2 Fel i interna data hos diskrepanskontrollen

cc: Anvisar indexet hos det korsvis jämförda datat, som har lett till felet.

Åtgärd:

Genomför följande steg på TM54F:

- Kontrollera angiven parameter för felaktig parametring.
- Aktivera Safety-idriftagningsmode (p0010 = 95).
- Starta kopiering av SI-parametrarna (p9700 = 57 hex).
- Bekräfta samtliga dataändringar (p9701 = AC hex).
- Avsluta Safety-idriftagningsmode (p0010 = 0).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför säker kvittering (p10006).

För internt mjukvarufel (aaaa > 0):

- För TM54F uppdatera mjukvaran till senare version.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut TM54F.

235052 <Ortsuppgift>TM54F: Internt hårdvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST (POWER ON)

Orsak: Ett internt mjuk-/hårdvarufel har upptäckts på plintmodul 54F (TM54F).

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.
- Uppgradera programvaran till nyare version hos TM54F.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut TM54F.

235053 <Ortsuppgift>TM54F: Temperatur störnivå överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST

Orsak: Den med temperatursensorn på TM54F uppmätta temperaturen har överskridit tröskelvärdet för att utlösa denna störning. Som felreaktion vidarekopplas felsäkra ingångsplintar till rörelseövervakningen.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Låt TM54F kallna.
- Genomför säker kvittering (p10006).

235054 <Ortsuppgift>TM54F: Temperatur varningsnivå överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den med temperaturavkänningen på TM54F uppmätta temperaturen har överskridit tröskelvärdet för att utlösa denna varning.

Åtgärd:

- Låt TM54F kallna.
- Genomför säker kvittering (p10006).

235075 <Ortsuppgift>TM54F: Fel vid intern kommunikation

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett internt kommunikationsfel har uppstått i plintmodul 54F (TM54F).
 Detta meddelande utges även vid följande tillfällen:

- TM54F finns och ännu ingen Safety-funktion för TM54F är parameterad.
- Parameter p10000 (TM54F master) är inställd skiljd från p10000 (TM54F slav).
- Parameter p10010 (TM54F master) är inställd skiljd från p10010 (TM54F slav).

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern diagnos.

Åtgärd: Om TM54F finns och ännu ingen Safety-funktion parameterats:

- Inget nödvändigt. Denna varning försvinner automatiskt efter parametring av en Safety-funktion hos TM54F.

Om p10010/p10000 från TM54F Master är skiljd från TM54F Slav:

- Starta kopierfunktionen för node-indentifieraren på TM54F (p9700 = 1D hex).
- Bekräfta hårdvaru-CRC på TM54F (p9701 = EC hex).
- Spara alla parametrar (p0977 = 1).
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).

För internt kommunikationsfel:

- Kontrollera EMC-riktigheten i skåsuppbyggnaden och kabelförläggningen.
- Uppdatera mjukvaran på TM54F.
- Kontakta Hotline.
- Byt ut TM54F.

235080 <Ortsuppgift>TM54F: Kontrollsummafel säkra parametrar

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Den beräknade och i r10004 inskrivna ärchecksumman över de säkerhetsrelaterade parametrarna stämmer inte överens med den vid senaste maskinacceptansen lagrade börchecksumman i p10005.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0 = 1: Checksummafel för funktionella SI-parametrar.

Bit 1 = 1: Checksummafel för SI-parametrar för komponenttillordning.

- Åtgärd:**
- Kontrollera och vid behov korrigera säkerhetsrelaterade parametrar.
 - Sätt börchecksumma till ärchecksumma.
 - Kvittera bytet av hårdvaran.
 - Genomför POWER ON (från-/tillslag).
 - Genomför acceptanstest.

235081 <Ortsuppgift>TM54F: Statisk 1-signal på F-DI för säker kvittering

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: På den i p10006 parameterade F-DI är en logisk 1-signal närvarande längre än 10 sekunder.
När en F-DI används för säker kvittering och ingen kvittering genomförs, måste statiskt en logisk "0" vara närvarande. Härigenom förhindras en oavsiktlig säker kvittering (resp. signalen "Internal Event Acknowledge") när ett kabelbrott uppstår eller en av de båda digitalingångarna är instabil.

Åtgärd: Sätt den felsäkra digitalingången (F-DI) till logisk 0-signal (p10006).

Upplysning:

F-DI: Failsafe Digital Input (Felsäker digital ingång)

235150 <Ortsuppgift>TM54F: Kommunikationsfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST (POWER ON)

Orsak: Ett fel i kommunikationen mellan TM54F master och kontrollenheten eller mellan TM54F slav och motormodulen/ hydraulikmodulen har upptäckts.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: Vid byte av en motormodul/hydraulikmodul genomför följande steg:

- Starta kopierfunktionen för nodidentifiering på TM54F (p9700 = 1D hex).
 - Bekräfta hårdvaru-CRC på TM54F (p9701 = EC hex).
 - Spara alla parametrar (p0977 = 1).
 - Genomför en POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Generellt gäller:
- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kabelförläggningen.
 - Uppgradera mjukvaran på TM54F.
 - Kontakta Hotline.
 - Byt ut TM54F.

235151 <Ortsuppgift>TM54F: Diskrepansfel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST

Orsak:	De säkra ingångsplintarna och utgångsplintarna uppvisar olika tillstånd längre än parametrerat i p10002. Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning): yyyyxxx hex xxxx: De säkra ingångsplintarna F-DI uppvisar en diskrepans. Bit 0: Diskrepans hos F-DI 0 ... Bit 9: Diskrepans hos F-DI 9 yyyy: De säkra utgångsplintarna F-DO uppvisar en diskrepans. Bit 0: Diskrepans hos F-DO 0 ... Bit 3: Diskrepans hos F-DO 3 Upplysning: Uppträder fler diskrepansfel efter varandra, så meddelas denna störning endast för det först uppkomna felet. För att analysera alla diskrepansfel finns följande möjligheter: - Utvärdera med idrifttagningmjukvaran ingångstillstånden och utgångstillstånden för TM54F. Här visas alla diskrepansfel. - Jämför parametrarna p10051 och p10052 för TM54F-master och TM54F-slav efter diskrepanser.
Åtgärd:	Kontrollera inkopplingen för motsvarande F-DI (kontaktproblem). Diskrepansfel på de felsäkra digitalingångarna (F-DI) kan endast kvitteras fullständigt, när felorsaken är åtgärdad och en säker kvittering har genomförts (se p10006). Så länge som den säkra kvitteringen inte har genomförts, förblir motsvarande F-DI internt i det säkra tillståndet. Inställning av diskrepanstiden för cykliska kopplingsförlopp på F-DIn: Vid cykliska kopplingsförlopp på felsäkra digitalingångar (F-DI) måste diskrepanstiden eventuellt anpassas till kopplingsfrekvensen: Motsvarar periodiciteten för en cyklisk kopplingimpuls två gånger värdet av p10002, så måste följande formler kontrolleras: - $p10002 < (tp/2) - td$ (diskrepanstiden måste vara mindre än halva periodiciteten minus den reella diskrepanstiden) - $p10002 \geq p10000$ (diskrepanstiden måste minst vara p10000) - $p10002 > td$ (diskrepanstiden måste vara större än den reellt uppkomna kopplingsdiskrepanstiden) td: Möjlig reell diskrepanstid i ms, som kan uppstå vid ett kopplingsförlopp. Denna måste minst vara 1 SI-scannertakt (se p10000). tp: Periodiciteten för ett kopplingsförlopp i ms. Vid cykliska kopplingsförlopp och aktiv insvängning (p10017) anges diskrepanstiden direkt genom insvängningstiden. Motsvarar periodiciteten för en cyklisk kopplingsimpuls två gånger insvängningstiden, så måste följande formler kontrolleras: - $p10002 < p10017 + 1ms - td$ - $p10002 > td$ - $p10002 \geq p10000$ Exempel: För en SI-scannertid på 12 ms och en kopplingsfrekvens på 110 ms ($p10017 = 0$) får diskrepanstiden vara maximalt inställd enligt följande: $p10002 \leq 110/2 \text{ ms} - 12 \text{ ms} = 43 \text{ ms} \rightarrow$ det blir avrundat $p10002 \leq 36 \text{ ms}$ Eftersom diskrepanstiden kommer att överföras avrundat till hela SI-scannertider, måste avrundning ske till en hel SI-scannertid, om resultatet inte är någon multipel av en SI-scannertid. Grundläggande randvillkor för inställning av diskrepanstiden: Diskrepanstiden hos FDIIn måste alltid inställas högre än det högsta värdet p9780 (servon, som använder Safety med TM54F). F-DI: Failsafe Digital Input (felsäker digitalingång) F-DO: Failsafe Digital Output (felsäker digitalutgång)

235152 <Ortsuppgift>TM54F: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	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:	GENAST
Orsak:	Det har uppstått ett internt mjukvarufel i plintmodul 54F (TM54F). De felsäkra digitalingångarna och digitalutgångarna (F-DI, F-DO) hos TM54F har kopplats till det säkra tillståndet. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Endast för Siemens-intern feldiagnos. Upplysning: F-DI: Failsafe Digital Input (Felsäker digitalingång) F-DO: Failsafe Digital Output (Felsäker digitalutgång)
Åtgärd:	Säkerställ att TM54Fs programvara motsvarar programvaran i kontrollenheten. I projektet måste den automatiska programvaruuppdateringen vara aktiverad. Upplysning: Detta meddelande uppträdde exempelvis också tillsammans med störning F35013. Kontrollera i detta fall alla parametrar för teststoppet på TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). I detta fall krävs en POWER ON efter att parametrar har korrigerats.

235200 <Ortsuppgift>TM: Kalibreringsdata

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	I de kalibrerade datan i plintmodulen har ett fel upptäckts. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): ddcbaa dec: dd = Komponentnummer, c = AI/AO, b = Feltyp, aa = Nummer c = 0: Analogingång (AI, Analog Input) c = 1: Analogutgång (AO, Analog Output) b = 0: Inga kalibreringsdata finns. b = 1: Offset för stor (> 100 mV).
Åtgärd:	- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag). - Byt vid behov ut komponenten.

235207 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 0 överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul (TM) är minst en av följande villkor uppfyllt för att utlösa denna störning: - Varningströskeln överskriden längre än det i tidsteget inställda (p4102[0], p4103[0]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[1]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[0] = 1, 4) gäller: - När r4101[0] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[0] = 250 °C. - När r4101[0] ≤ 1650 Ohm så är temperaturen r4105[0] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[0] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till fränslag av servot, när minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl av temperatursensorn till under p4102[1] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[0]). - Vid behov ställ in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235208	<Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 1 överskriden
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul (TM) är minst en av följande villkor uppfyllt för att utlösa denna störning: - Varningströskeln överskriden längre än det i tidsteget inställda (p4102[2], p4103[1]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[3]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[1] = 1, 4) gäller: - När r4101[1] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[1] = 250 °C. - När r4101[1] ≤ 1650 Ohm så är temperaturen r4105[1] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[1] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till fränslag av servot, när minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl av temperatursensorn till under p4102[3] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[1]). - Vid behov ställ in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235209	<Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 2 överskriden
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul (TM) är minst en av följande villkor uppfyllt för att utlösa denna störning: - Varningströskeln överskriden längre än det i tidsteget inställda (p4102[4], p4103[2]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[5]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termostor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[2] = 1, 4) gäller: - När r4101[2] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[2] = 250 °C. - När r4101[2] ≤ 1650 Ohm så är temperaturen r4105[2] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[2] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, när minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl av temperatursensorn till under p4102[5] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[2]). - Vid behov ställ in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235210 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 3 överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	Infeed: AV2 (AV1, INGEN) Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN) Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul (TM) är minst en av följande villkor uppfyllt för att utlösa denna störning: - Varningströskeln överskriden längre än det i tidsteget inställda (p4102[6], p4103[3]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[7]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termostor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[3] = 1, 4) gäller: - När r4101[3] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[3] = 250 °C. - När r4101[3] ≤ 1650 Ohm så är temperaturen r4105[3] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[3] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, när minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl av temperatursensorn till under p4102[7] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[3]). - Vid behov ställ in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235211 <Ortsuppgift>TM: Temperaturen varningströskel kanal 0 överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA

Orsak:	Den med plintmodulens (TM) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[0]) har överskridit tröskelvärde för utlösning av denna varning (p4102[0]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termitör" och Bimetall NC-kontakt" (p4100[0] = 1, 4) gäller: - När r4101[0] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[0] = 250 °C. - När r4101[0] <= 1650 Ohm så är temperaturen r4105[0] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl av temperatursensorn till under p4102[0] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[0]). Se även: p4102

235212 <Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 1 överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den med plintmodulens (TM) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[1]) har överskridit tröskelvärde för utlösning av denna varning (p4102[2]).
Upplysning:
För sensortyperna "PTC-termitör" och Bimetall NC-kontakt" (p4100[1] = 1, 4) gäller:
- När r4101[1] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[1] = 250 °C.
- När r4101[1] <= 1650 Ohm så är temperaturen r4105[1] = -50 °C.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].

Åtgärd: - Kyl av temperatursensorn till under p4102[4] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[1]).
Se även: p4102

235213 <Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 2 överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Den med plintmodulens (TM) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[2]) har överskridit tröskelvärde för utlösning av denna varning (p4102[4]).
Upplysning:
För sensortyperna "PTC-termitör" och Bimetall NC-kontakt" (p4100[2] = 1, 4) gäller:
- När r4101[2] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[2] = 250 °C.
- När r4101[2] <= 1650 Ohm så är temperaturen r4105[2] = -50 °C.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].

Åtgärd: - Kyl av temperatursensorn till under p4102[4] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[2]).
Se även: p4102

235214 <Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 3 överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Den med plintmodulens (TM) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[3]) har överskridit tröskelvärde för utlösning av denna varning (p4102[6]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termitör" och Bimetall NC-kontakt" (p4100[3] = 1, 4) gäller: - När r4101[3] > 1650 Ohm så är temperaturen r4105[3] = 250 °C. - När r4101[3] ≤ 1650 Ohm så är temperaturen r4105[3] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl av temperatursensorn till under p4102[6] - hysteres (5 K, för TM150 inställbar via p4118[3]). Se även: p4102

235220	<Ortsuppgift>TM: Gränshänsyn för utgående signal har uppnåtts
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV1 (AV2, INGEN) Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	De från plintmodul 41 (TM41) utgående signalerna för spår A/B har nått gränshänsynen. De utgående signalerna är inte längre synkrona med det givna börvärdet. Driftmode SIMOTION (p4400 = 0): - När TM41 är projekterad som teknologiojekt, så ges denna störning ut även vid kortslutna A/B-signaler i X520. Driftmode SIMOTION (p4400 = 1): - Finupplösningen hos TM41 i p0418 stämmer inte överens med den hos givaren, vilken är ansluten på konnektoringång p4420. - Det på konnektoringång p4420 kopplade givarpositionsärvärdet r0479 har ett för högt ärvarvtal. - De utgående signalerna motsvarar ett varvtal som är större än maximalvarvtalet (r1082 från TM41).
Åtgärd:	Driftmode SIMOTION (p4400 = 0): - Ange ett lägre varvtalsbörvärde (p1155). - Minska givarens pulstal (p0408). - Kontrollera spår A/B efter kortslutning. Driftmode SINAMICS (p4400 = 1): - Ange ett lägre varvtalsbörvärde (p1155). - Minska givarens pulstal (p0408). Varning: Efter ändring av meddelandetyper till "Varning" (A) övervakas inte utgångssignalen längre.

235221	<Ortsuppgift>TM: Bör-är-avvikelse utanför toleransen
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	Infeed: AV1 (AV2, INGEN) Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN) Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	Avvikelsen mellan börvärdet och den utsända signalen (spår A/B) överstiger toleransen på +/-3 %. Avvikelsen mellan internt och externt mätvärde är för stort (> 1000 pulser).
Åtgärd:	- Minska grundtakten (p0110, p0111). - Vid behov byt ut komponenten (t.ex. intern kortslutning).

235222	<Ortsuppgift>TM: Otillåtet radantal för givare
Meddelandevärde:	%1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Det inmatade pulstalet för givaren passar inte till det hårdvarumässigt tillåtna pulstalet. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Givarens pulstal för högt 2: Givarens pulstal för lågt. 4: Givarens pulstal är lägre än nollmärkesoffset (p4426).
Åtgärd:	Mata in givarens pulstal inom tillåtet område (p0408). - Byt i förekommande fall ut TM41 SAC mot TM41 DAC. Uppllysning: TM41 SAC: Beställningsnummer = 6SL3055-0AA00-3PA0 TM41 DAC: Beställningsnummer = 6SL3055-0AA00-3PA1 Vid TM41 SAC gäller: - Minimalvärde/maximalvärde för p0408: 1000/8192 Vid TM41 DAC gäller: - Minimalvärde/maximalvärde för p0408: 1000/16384 Se även: p0408

235223 <Ortsuppgift>TM: Nollmärkesoffset otillåten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den inmatade nollmärketoffseten är inte tillåten. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 1: Nollmärkesoffseten är för hög.
Åtgärd:	Mata in ett nollmärkesoffset som ligger inom tillåtet område (p4426).

235224 <Ortsuppgift>TM: Nollmärkessynkronisation avbruten

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Nollmärkessynkronisationen med den emulerande givaren har avbrutits. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 0: Givaren är inte i tillståndet klar (t.ex. givaren parkerad). 1: En absolutvärdesgivare har kopplats in. 2: Den över konnektoringång p4420 inkopplade givaren r0479[0...2] kommuniserar redan med en annan TM41 (endast en TM41 kan kopplas ihop med en konkret r0479[0...2]). 3: BICO-kopplingen till plintmodul 41 (TM41) har tagits bort (CI: p4420 = 0-signal). 4: Den över konnektoringång p4420 inkopplade givaren har genomfört en EDS-omkoppling eller har omparametrerats (detta förlopp stöds inte, sätt p4420 = 0 och koppla in på nytt). 5: Givarens maximala varvtal har överskridits. 6: Givaren i ogiltigt tillstånd. 7: Givaren i ogiltigt tillstånd. 8: Givaren i ogiltigt tillstånd (givaren är inte parametrerad resp. den inkopplade signalkällan är inte i cykliskt tillstånd).

Åtgärd: Inget nödvändigt.
 - Växlar givaren till tillståndet klar, så blir en dessförinnan avbruten synkronisation utförd på nytt.
 - Avbryts synkronisationen på grund av maximalt tillåten synkronisationstid, sker ingen ny synkronisation.
 - Varningen ges endast ut, när hos en absolutvärdesgivare nollmärkessynkronisationen är inställd på nollposition (p4401.0 = 1 och p4401.1 = 0).

235225 <Ortsuppgift>TM: Nollmärkessynkronisationen stoppad - givaren inte i tillstånd klar

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Nollmärkessynkronisationen med den efterbildande givaren har stoppats.
 Givaren är inte i tillstånd "klar".

Åtgärd: Ställ givaren i tillstånd "Klar".

235226 <Ortsuppgift>TM: Spåren A/B är avaktiverade.

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Inget frekvensbörvärde r tillgängligt för plintmodul 41 (TM41). Utmatning av spåren A/B har frusits.
 Möjliga orsaker:
 - Konnektoringången p4420 är inte inkopplad.
 - Den ledande givaren är inte i tillståndet "Klar" (parkerad givare resp. givardatablocket inte parametrerat).
 - För TM41 finns en störning.
 - TM41 befinner sig i idrifttagningsmoden (p0010 > 0).
 - Komponenten TM41 är inte ansluten till DRIVE-CLiQ.

Åtgärd: - Koppla in konnektoringång p4420 motsvarande.
 - Sätt den ledande givaren i tillståndet "Klar".
 - Åtgärda aktuell störning för TM41.

235227 <Ortsuppgift>EDS-omkoppling/givardatablocksändring stöds inte

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Följande användningsfall stöds inte av plintmodul 41 (TM41):
 Den via konnektoringång p4420 inkopplade givaren har gjort en EDS-omkoppling.
 - Den med TM41 inkopplade givaren har omparametrerats så att givarens positionsärvärde måste tolkas på nytt.
 Detta är exempelvis fallet vid ändring av motorns riktning (p0410, p1821) eller vid ändring av finupplösningen (p0418).
 Detta kan det leda till språngvis ändring av givarens positionsärvärde (positionsbörvärdet för TM41), vilket inte får ges ut till TM41.

Åtgärd: Sätt konnektoringång p4420 = 0 och koppla in på nytt.

235228 <Ortsuppgift>TM: Scannertid p4099[3] ogiltig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak:	Den i p4099[3] inställda scannertiden för den inkrementella givaremuleringen för plintmodul 41 (TM41) motsvarar inget giltigt värde. För att åtgärda problemet korrigeras inställningen av p4099[3]. Systemet utför automatiskt en varmstart / partiell uppstart. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: En scannertakt p4099[3] < 125 µs har ställts in. 2: I p4099[3] har ingen heltals multipel av DRIVE-CLiQ-takten matats in. 3: - I SINAMICS-moden (p4400 = 1) är scannertakten i p4099[3] ingen heltalsmultipel av servoobjektets strömregulatorscannertid (p0115[0]), vilken levererar positionsbörvärdet (CI: p4420) för inkrementalgivaremuleringen. - Den via konnektoringång p4420 inkopplade givaren (t.ex. en SSI-givare) scannas med en långsammare takt.
Åtgärd:	- Vid behov annullera BICO-kopplingen via konnektoringång p4420. - Kontrollera den under orsak angivna regeln för inställning av scannertiden i p4099[3]. - Vid behov ställ åter in BICO-kopplingen via konnektoringång p4420. Upplysning: Vid varje förnyad inställning av BICO-koppling via konnektoringång p4420 kontrolleras scannertiden i p4099[3] och i förekommande fall utges detta meddelande.

235229 <Ortsuppgift>TM: Tidsdel deaktiverad

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: INGEN
Hla: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Det önskade värdet på scannertiden i p4099[0...2] är ogiltigt.
Motsvarande tidsdel har inte aktiverats.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
0: Digital in-/utgångar (p4099[0]).
1: Analogingångar (p4099[1]).
3: Givaremulering (p4099[3]).
4: Givaremulering varvtalsbörvärde (p4099[3]).
5: Givaremulering varvtalsbörvärde (p4099[3]).
6: Interna sekvenser i TM41 (internt fel).

Åtgärd: Ändra scannertiden enligt varningsvärdet.
Upplysning:
Scannertiden i p4099[0] får inte vara noll.

235230 <Ortsuppgift>TM: Hårdvara felaktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: Infeed: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: INGEN
Hla: INGEN

Kvittering: POWER ON

Orsak: Den använda plintmodulen (TM) har meddelat interna fel.
Signaler från detta kort får inte utvärderas, då de mycket troligen är felaktiga.

Åtgärd: I förekommande fall byt plintmodulen.

235231 <Ortsuppgift>TM: Master-kontroll från PLC saknas**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Signalen "Master-kontroll från PLC" saknades under drift.

- Felaktig koppling av binektoringång för "Master-kontroll från PLC" (p0854).
- Den överordnade styrningen har återställt signalen "Master-kontroll från PLC".
- Dataöverföringen via fältbussen (master/servo) är avbruten.

Upplysning:

Denna varning är endast verksam i driftmode "SIMOTION" (p4400 = 0).

I driftmode "SINAMICS" (p4400 = 1) utvärderas börvärdet på p4420 oavhängigt av binektoringång p0854.

Åtgärd:

- Kontrollera kopplingen av binektoringången för "Master-kontroll från PLC" (p0854).
- Kontrollera och eventuellt koppla in signalen "Master-kontroll från PLC".
- Kontrollera dataöverföringen via fältbussen (master/servo)
- Kontrollera inställningen av parameter p2037.

235232 <Ortsuppgift>TM41: Nollmärke inte längre synkron POWER ON nödvändigt**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** SINAMICS driftmode (p4400 = 1):

Vid parametring av en plintmodul 41 (TM41) resp. under drift av en TM41 har ett drifttillstånd uppstått som kräver en POWER ON.

Detta inkluderar:

- Ändring av givarepulstal (p0408).
- Ändring av finupplösning (p0418).
- Bortkoppling av DRIVE-CLiQ-kabeln utan att först ha deaktiverat TM41 via p0105.

Skulle denna varning ges ut, så kan TM41s nollmärke inte längre ges ut synkront med det som ges ut av den i p4420 inkopplade givarens.

SIMOTION driftmode (p4400 = 0):

En redan förut inställd nollmärkesposition (p4426) stämmer inte genom ändringen av pulstalet (p0408) längre överens med givarpositionen (r0479).

Åtgärd:

Den inkrementella positionen på TM41s utgång X520 kan fortfarande utvärderas oberoende av nollmärket.

En POWER ON måste utföras om TM41s nollmärke skall utvärderas.

235233 <Ortsuppgift>DRIVE-CLiQ-komponent funktionen stöds inte**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** En av kontrollenheten begärd funktion stöds inte av en DRIVE-CLiQ-komponent.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

- 1: Plintmodul TM31 stödjer inte funktionen "Tidssteg för temperaturutvärdering" (X522.7/8, p4103 > 0.000).
- 4: Den förbättrade ärvärdesupplösningen stöds inte (p4401.4).
- 5: Den förbättrade börvärdesupplösningen stöds inte (p4401.5).
- 6: Restvärdesbehandlingen i börvärdeskanalen kan inte inaktiveras (p4401.6).
- 7: Utgångsfrekvenser större än 750 kHz kan inte aktiveras (p4401.7).

Åtgärd: För störvärde = 1:
- Deaktivera tidssteget för utvärdering av temperatur (X522.7/8) (p4103 = 0.000).
- Använd plintmodul 31 och programvaruversion, för att stödja funktionen "Tidssteg för utvärdering av temperatur" (beställningsnummer 6SL3055-0AA00-3AA1, programvaruversion 2.6. och högre).
Se även: p4103

235400 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 4 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt:

- Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[8], p4103[4]).

eller

- Störtröskeln överskriden (p4102[9]).

Upplysning:

För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[4] = 1, 4) gäller:

- Om r4101[4] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[4] = 250 °C.

- Om r4101[4] ≤ 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[4] = -50 °C.

Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[4] och kan kopplas vidare.

Varning:

Denna störning leder endast till fränslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].

Åtgärd: - Kyl ner temperatursensorn till under p4102[9] - hysteres (p4118[4]).

- Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101).

Se även: p4102

235401 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 5 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: Infeed: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[10], p4103[5]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[11]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[5] = 1, 4) gäller: - Om r4101[5] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[5] = 250 °C. - Om r4101[5] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[5] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[5] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[11] - hysteres (p4118[5]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235402 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 6 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[12], p4103[6]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[13]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[6] = 1, 4) gäller: - Om r4101[6] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[6] = 250 °C. - Om r4101[6] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[6] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[6] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[13] - hysteres (p4118[6]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235403 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 7 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[14], p4103[7]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[15]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[7] = 1, 4) gäller: - Om r4101[7] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[7] = 250 °C. - Om r4101[7] ≤ 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[7] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[7] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till fränslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[15] - hysteres (p4118[7]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235404 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 8 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[16], p4103[8]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[17]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[8] = 1, 4) gäller: - Om r4101[8] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[8] = 250 °C. - Om r4101[8] ≤ 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[8] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[8] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till fränslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[17] - hysteres (p4118[8]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235405 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 9 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[18], p4103[9]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[19]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[9] = 1, 4) gäller: - Om r4101[9] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[9] = 250 °C. - Om r4101[9] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[9] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[9] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[19] - hysteres (p4118[9]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235406 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 10 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[20], p4103[10]). eller - Störtröskeln överskriden (p4102[21]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[10] = 1, 4) gäller: - Om r4101[10] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[10] = 250 °C. - Om r4101[10] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[10] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[10] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[21] - hysteres (p4118[10]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235407 <Ortsuppgift>TM: Temperatur stör-/varningströskel kanal 11 överskriden

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion:

Infeed: AV2 (AV1, INGEN)

Servo: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak:	För temperaturutvärderingen via plintmodul 150 (TM150) är minst ett av följande villkor för utlösning av denna störning uppfyllt: - Varningströskeln överskriden längre än inställt i tidssteget (p4102[22], p4103[11]). - eller - Störtröskeln överskriden (p4102[23]). Upplysning: För sensortyperna "PTC-termistor" och "Bimetall NC-kontakt" (p4100[11] = 1, 4) gäller: - Om r4101[11] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[11] = 250 °C. - Om r4101[11] ≤ 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[11] = -50 °C. Temperaturvärdet visas via konnektorutgång r4105[11] och kan kopplas vidare. Varning: Denna störning leder endast till frånslag av servot, om minst en BICO-koppling finns mellan servo och plintmodul. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	- Kyl ner temperatursensorn till under p4102[23] - hysteres (p4118[11]). - Ställ vid behov in störreaktionen till INGEN (p2100, p2101). Se även: p4102

235410 <Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 4 överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[4]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[8]). Upplysning: För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[4] = 1, 4) gäller: - Om r4101[4] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[4] = 250 °C. - Om r4101[4] ≤ 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[4] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	Kyl ner temperatursensorn till under p4102[8] - hysteres (p4118[4]). Se även: p4102

235411 <Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 5 överskriden

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[5]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[10]). Upplysning: För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[5] = 1, 4) gäller: - Om r4101[5] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[5] = 250 °C. - Om r4101[5] ≤ 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[5] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	Kyl ner temperatursensorn till under p4102[10] - hysteres (p4118[5]). Se även: p4102

235412 <Ortsuppgift>TM: Temperatures varningströskel kanal 6 överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[6]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[12]).

Upplysning:

För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[6] = 1, 4) gäller:

- Om r4101[6] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[6] = 250 °C.

- Om r4101[6] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[6] = -50 °C.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].

Åtgärd: Kyl ner temperatursensorn till under p4102[12] - hysteres (p4118[6]).

Se även: p4102

235413 <Ortsuppgift>TM: Temperatures varningströskel kanal 7 överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[7]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[14]).

Upplysning:

För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[7] = 1, 4) gäller:

- Om r4101[7] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[7] = 250 °C.

- Om r4101[7] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[7] = -50 °C.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].

Åtgärd: Kyl ner temperatursensorn till under p4102[14] - hysteres (p4118[7]).

Se även: p4102

235414 <Ortsuppgift>TM: Temperatures varningströskel kanal 8 överskriden**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[8]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[16]).

Upplysning:

För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[8] = 1, 4) gäller:

- Om r4101[8] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[8] = 250 °C.

- Om r4101[8] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[8] = -50 °C.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].

Åtgärd: Kyl ner temperatursensorn till under p4102[16] - hysteres (p4118[8]).

Se även: p4102

235415 <Ortsuppgift>TM: Temperatures varningströskel kanal 9 överskriden**Meddelandevärde:** %1

Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[9]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[18]). Upplysning: För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[9] = 1, 4) gäller: - Om r4101[9] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[9] = 250 °C. - Om r4101[9] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[9] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	Kyl ner temperatursensorn till under p4102[18] - hysteres (p4118[9]). Se även: p4102

235416	<Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 10 överskriden
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[10]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[20]). Upplysning: För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[10] = 1, 4) gäller: - Om r4101[10] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[10] = 250 °C. - Om r4101[10] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[10] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	Kyl ner temperatursensorn till under p4102[20] - hysteres (p4118[10]). Se även: p4102

235417	<Ortsuppgift>TM: Temperaturens varningströskel kanal 11 överskriden
Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Den med plintmodulen 150s (TM150) temperaturavkänning uppmätta temperaturen (r4105[11]) har överskridit tröskelvärdet för utlösning av denna varning (p4102[22]). Upplysning: För sensortyp "PTC-termistor" och "Bimetall NC" (p4100[11] = 1, 4) gäller: - Om r4101[11] > 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[11] = 250 °C. - Om r4101[11] <= 1650 Ohm, då är temperaturen r4105[11] = -50 °C. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Temperaturvärdet vid tidpunkten för utlösning [0.1 °C].
Åtgärd:	Kyl ner temperatursensorn till under p4102[22] - hysteres (p4118[11]). Se även: p4102

235800	<Ortsuppgift>TM: Kollektivt meddelande
Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	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: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)
Kvittering: INGA
Orsak: Terminalmodulen har upptäckt minst ett fel.
Åtgärd: Utvärdering av ytterligare aktuella meddelande.

235801 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CliQ: Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: DRIVE-CliQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda plintmodulen är felaktig.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera DRIVE-CliQ anslutningen.

- Byt ut påverkade komponenter.

Se även: p9916

235802 <Ortsuppgift>TM: Tidsdelsspill

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett tidsdelsspill på terminalmodulen har uppstått.

Åtgärd: Byt ut terminalmodulen.

235803 <Ortsuppgift>TM: Minnestest

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid minnestest på plintmodulen har ett fel uppstått.

Åtgärd: - Kontrollera om den tillåtna omgivningstemperaturen för terminalmodulen upprätthålls.

- Byt ut terminalmodulen.

235804 <Ortsuppgift>TM: CRC

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: GENAST (POWER ON)

Orsak: Vid utläsning av programminnet på plintmodulen har ett checksummafel uppstått.
Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
Skillnad mellan checksumman vid POWER ON och den aktuella checksumman.

Åtgärd: - Kontrollera, om den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt plintmodul.

235805 <Ortsuppgift>TM: Kontrollsumma EEPROM är inte korrekt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Interna parameterdata är skadade.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
01: EEPROM-åtkomst felaktig.
02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.

Åtgärd: - Kontrollera, om den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt plintmodul 31 (TM31).

235807 <Ortsuppgift>TM: Sekvensstyrning tidsövervakning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Fel tidsdelsspill för sekvensstyrningen på terminalmodulen (VSM).

Åtgärd: Byt ut terminalmodulen.

235820 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CliQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda plintmodulen är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

7 (= 07 hex):

Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det.

8 (= 08 hex):

Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

Se även: p9916

235835 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda plintmodulen är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

33 (= 21 hex):

Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.

34 (= 22 hex):

Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):

Tidsfel i telegrammets sändningslista.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON.

- Byt ut påverkade komponenter.

Se även: p9916

235836 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CliQ: Sändfel hos DRIVE-CliQ data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** 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:** AV1 (AV2)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CliQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda plintmodulen är felaktig. Data kunde inte sändas.
Felorsak:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

235837 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CliQ: Störd komponent**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** 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:** AV1 (AV2)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** På den berörda DRIVE-CliQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CliQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CliQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

235840 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CliQ: Fel under meddelandetörskein**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Det har uppstått ett DRIVE-CLiQ-fel under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är inte ett SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B): Synkronisationsfel under den alternarande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåpuppbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

235845 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda plintmodulen (TM) är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
Se även: p9916

235850 <Ortsuppgift>TM: Internt mjukvarufel**Meddelandevärde:** %1

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2, INGEN)
Servo: AV1 (AV2, AV3, INGEN)
Hla: AV1 (AV2, AV3, INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har uppstått i plintmodulen (TM).
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
1: Bakgrundtidsdel är blockerad.
2: Kontrollsumman i kodminnet stämmer inte.

Åtgärd: - Byt terminalmodul(TM).
- Uppgradera i förekommande fall programvaran i terminalmodulen.
- Kontakta hotline.

235851 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda plintmodulen (TM) till kontrollenheten är felaktig.
Livstecknet till kontrollenheten har inte satts från DRIVE-CLiQ-komponenten.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Uppgradera den påverkade komponentens programvara.

235860 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda plintmodulen (TM) till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Det mottagna telegrammets längd passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Det mottagna telegrammets typ passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 17 (= 11 hex): CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt. 18 (= 12 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 19 (= 13 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 20 (= 14 hex): Det mottagna telegrammets längd passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 21 (= 15 hex): Det mottagna telegrammets typ passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt. 25 (= 19 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9915

235875 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen har fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

235885 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	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:	AV1 (AV2)
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda plintmodulen (TM) till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera leveransspänningen för den påverkade komponenten. - Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter. Se även: p9915

235886 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	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:	AV1 (AV2)
Kvittering:	GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda plintmodulen (TM) till kontrollenheten är felaktig.
Data kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

235887 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (plintmodul) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
Felorsak:
32 (= 20 hex):
Fel i telegramhuvudet.
35 (= 23 hex):
Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
66 (= 42 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
67 (= 43 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
96 (= 60 hex):
För drifttidsmätningen har svaret anlänt för sent.
97 (= 61 hex):
Utbytet av märkdata varade för länge.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

235895 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda plintmodulen (TM) till kontrollenheten är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
Se även: p9915

235896 <Ortsuppgift>TM DRIVE-CLiQ (CU): Komponentegenskaper inkonsistenta

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: 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: AV2 (AV1, INGEN)
Servo: AV2 (AV1, AV3, IASC/DCBRK, INGEN, STOP2)
Hla: AV2 (AV1, AV3, INGEN, STOP2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ-komponenten (plintmodul) har ändrats på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vid uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbyte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Komponentens nummer.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
- Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

235899 <Ortsuppgift>TM: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: 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 (AV1, AV2)
Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En störning har uppstått på plintmodulen, vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
Detta kan uppstå när programvaran hos denna komponent är yngre än programvaran hos kontrollenheten.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Störningens nummer.
Upplysning:

I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna nya störning kontrolleras.

Åtgärd: - Byt programvaran för terminalmodulen mot en äldre programvara (r0158).
- Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

235903 <Ortsuppgift>TM: I2C-buss fel har uppstått

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett fel har uppstått vid åtkomst över den interna I2C bussen i terminalmodulen.

Åtgärd: Byt ut terminalmodulen.

235904 <Ortsuppgift>TM: EEPROM

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Ett fel har uppstått vid åtkomst till terminalmodulens fasta minne.

Åtgärd: Byt ut terminalmodulen.

235905 <Ortsuppgift>TM: Parameteråtkomst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Kontrollenheten försökte att skriva ett inte tillåtet parametervärde till terminalmodulen.

Åtgärd: - Kontrollera om programvaruversionen för plintmodulen (r0158) passar till programvaruversionen för kontrollenheten (r0018).

- Byt i förekommande fall ut plintmodulen.

Upplysning:

I filen readme.txt på minneskortet står de programvaruversioner angivna som passar till varandra.

235906 <Ortsuppgift>TM: 24V strömförsörjning saknas

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: 24V-spänningsförsörjning för digitalutgångarna saknas.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

01: TM17 24V-försörjning för DI/DQ 0 ... 7 saknas.

02: TM17 24V-försörjning för DI/DQ 8 ... 15 saknas.

04: TM15 24V-försörjning för DI/DQ 0 ... 7 (X520) saknas.

08: TM15 24V-försörjning för DI/DQ 8 ... 15 (X521) saknas.

10: TM15 24V-försörjning för DI/DQ 16 ... 23 (X522) saknas.

20: TM41 24V-försörjning för DI/DQ 0 ... 3 saknas.

Åtgärd: Kontrollera uttagen för spänningsförsörjningen (L1+, L2+, L3+, M eller +24 V_1 vid TM41).

235907 <Ortsuppgift>TM: Initialisering av hårdvaran har gått fel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Initialiseringen av plintmodulen har gått fel.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

01: TM17 resp. TM41 felaktiga konfigurationkrav.

02: TM17 resp. TM41 programmeringen har gått fel.

04: TM17 resp. TM41 ogiltig tidsstämpel.

Åtgärd: Genomför POWER ON.

235910 <Ortsuppgift>TM: Temperaturstegring i modul

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Modultemperaturen har överskridit de tillåtna högsta gränsen.

Åtgärd: - Reducera temperaturstegringen.

- Byt ut terminalmodulen.

235911 <Ortsuppgift>TM: Taktsynkron drift livsteckenbortfall**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Det maximalt tillåtna antalet livsteckensfel hos mastern (taktsynkron drift) har överskridits i cyklisk drift.
Med utlösning av varningen kommer modulens utgångar fram till nästa uppsynkronisering att vara återställda.**Åtgärd:** Kontrollera busfysiken (avslutningsmotstånd, skärmning etc.).
- Kontrollera att kapslingen av masterns livstecken är riktigt ställda (r4201 över p0915).
- Kontrollera om livstecknen från mastern sänds riktigt (till exempel skapa spår med r4201.12 ... r4201.15 och triggersignal r4301.9).
- Kontrollera utnyttjandegraden för bus- resp. master (om till exempel buscykeltid Tdp är för kort inställd).

235920 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 0**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm**Åtgärd:** - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235921 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 1**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm**Åtgärd:** - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235922 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 2**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått. Varningsvärde (r2124,decimal tolkning): 1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten. KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm 2: Uppmätt motstånd för lågt. PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Åtgärd:	- Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt. - Byt sensor

235923 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 3

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124,decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235924 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 4

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235925 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 5

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Åtgärd: - Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235926 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 6**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Åtgärd: - Kontrollera att sensors anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235927 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 7**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Åtgärd: - Kontrollera att sensors anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235928 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 8**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Uppmätt motstånd för lågt.
PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Åtgärd: - Kontrollera att sensors anslutning är korrekt.
- Byt sensor

235929 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 9**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten. KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm 2: Uppmätt motstånd för lågt. PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Åtgärd:	- Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt. - Byt sensor

235930 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 10

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten. KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm 2: Uppmätt motstånd för lågt. PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Åtgärd:	- Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt. - Byt sensor

235931 <Ortsuppgift>TM: Fel temperatursensor kanal 11

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Vid utvärderingen av temperatursensorn har ett fel uppstått. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 1: Kabelbrott eller sensorn inte ansluten. KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm 2: Uppmätt motstånd för lågt. PTC-termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Åtgärd:	- Kontrollera att sensorns anslutning är korrekt. - Byt sensor

235950 <Ortsuppgift>TM: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Reaktion:	AV2 (INGEN)
Kvittering:	POWER ON
Orsak:	Ett internt mjukvarufel har uppstått. Störvärde (r0949, decimal tolkning): Information om felkällan. Endast för Siemens-intern feldiagnos.
Åtgärd:	- Vid behov uppdatera programvaran i plintmodulen till en nyare version. Kontakta hotline.

235999 <Ortsuppgift>TM: Okänd varning**Meddelandevärde:** Nytt meddelande: %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: En varning har uppstått på plintmodulen vilken inte kan tolkas av kontrollenhetens programvara.
Detta kan uppstå när programvaran hos denna komponent är yngre än programvaran hos kontrollenheten.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Varningens nummer.
Upplysning:
I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna nya varning kontrolleras.

Åtgärd: - Byt programvaran för terminalmodulen mot en äldre programvara (r0158).
- Uppgradera mjukvaran för kontrollenheten (r0018).

236207 <Ortsuppgift>Hub: Övertemperaturfel komponent**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: Temperaturen på DRIVE-CLiQ-hubmodulen har överskridit störnivån.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Aktuell temperatur i 0.1 °C upplösning.

Åtgärd: - Kontrollera omgivningstemperaturen vid komponentens inbyggnadsplats.
- Byt ut aktuell komponent.

236211 <Ortsuppgift>Hub: Övertemperaturvarning komponent**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Temperaturen på DRIVE-CLiQ-hubmodulen har överskridit varningsnivån.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Aktuell temperatur i 0.1 °C upplösning.

Åtgärd: - Kontrollera omgivningstemperaturen vid komponentens inbyggnadsplats.
- Byt ut aktuell komponent.

236214 <Ortsuppgift>Hub: Överspänningsfel 24V-försörjning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)

Orsak: 24 V-spänningsförsörjningen hos DRIVE-CLiQ-hubmodulen har överskridit störnivån.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Aktuell driftspänning i 0.1 V upplösning.

Åtgärd: - Kontrollera spänningsförsörjningen till komponenten.
- Byt ut aktuell komponent.

236216 <Ortsuppgift>Hub: Underspänningsfel 24V-försörjning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN (AV1, AV2)**Kvittering:** GENAST (POWER ON)**Orsak:** 24 V-spänningsförsörjningen hos DRIVE-CLiQ-hubmodulen har underrskridit störnivån.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Aktuell driftspänning i 0.1 V upplösning.

Åtgärd: - Kontrollera spänningsförsörjningen till komponenten.

- Byt ut aktuell komponent.

236217 <Ortsuppgift>Hub underspänningsvarning 24V-försörjning**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** 24 V-spänningsförsörjningen hos DRIVE-CLiQ-hubmodulen har underrskridit varningsnivån.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Aktuell driftspänning i 0.1 V upplösning.

Åtgärd: - Kontrollera spänningsförsörjningen till komponenten.

- Byt ut aktuell komponent.

236800 <Ortsuppgift>Hub: Samlingsmeddelande**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** INGA**Orsak:** DRIVE-CLiQ hubmodulskåp har upptäckt minst ett fel.**Åtgärd:** Utvärdering av ytterligare aktuella meddelande.

236801 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Livstecken saknas**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen är felaktig.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera DRIVE-CLiQ anslutningen.

- Byt ut påverkade komponenter.

Se även: p9916

236802 <Ortsuppgift>Hub: Tidsrasteroverflow**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: AV2 (INGEN)
Servo: INGEN
Hla: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: En tidsrasteroverflow har inträffat på DRIVE-CLiQ-hubmodulen.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
xx: Tidsrasternummer xx

Åtgärd:

- Reducera strömregulatorfrekvensen.
- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag)
- Uppdatera programvaran till en nyare version.
- Kontakta Hotline.

236804 <Ortsuppgift>Hub: Checksummafel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Vid utläsning av programminnet på DRIVE-CLiQ hubmodulen har ett checksummafel uppstått.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
Skillnad mellan checksumman vid POWER ON och den aktuella checksumman.

Åtgärd:

- Kontrollera, om den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt DRIVE-CLiQ hubmodulskåp.

236805 <Ortsuppgift>Hub: EEPROM checksumman ej riktig

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: De interna parameterdatana på DRIVE-CLiQ-hubmodulen är skadade.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
01: EEPROM-åtkomst felaktig.
02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.

Åtgärd:

- Kontrollera, om den tillåtna omgivningstemperaturen för komponenten innehålls.
- Byt DRIVE-CLiQ hubmodulskåp.

236820 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Det mottagna telegrammets längd passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Det mottagna telegrammets typ passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

7 (= 07 hex):

Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det.

8 (= 08 hex):

Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

Se även: p9916

236835 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Cykliska dataöverföringen störd

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

33 (= 21 hex):

Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.

34 (= 22 hex):

Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):

Tidsfel i telegrammets sändningslista.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON.

- Byt ut påverkade komponenter.

Se även: p9916

236836 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Sändfel av DRIVE-CLiQ-data**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen är felaktig. Data kunde inte sändas.

Felorsak:

65 (= 41 hex):

Telegramtypen överensstämmer inte med sändningslistan.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.**236837 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Komponent störd****Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).

- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.

- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).

- Byt ut påverkade komponenter.

236840 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandetröskeln**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	Det har uppstått ett DRIVE-CLiQ-fel under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är inte ett SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B): Synkronisationsfel under den alternarande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 32 (= 20 hex): Fel i telegramhuvudet. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåppupbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

236845 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ: Cykliska dataöverföringen störd

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Genomför POWER ON.
Se även: p9916

236851 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: 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: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen till kontrollenheten är felaktig.
Från DRIVE-CLiQ-komponenten har inte livstecknet till kontrollenheten satts.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Uppgradera den påverkade komponentens programvara.

236860 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: 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: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Effektdelens adress i telegrammet och mottagningslistan stämmer inte överens. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 17 (= 11 hex): CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt. 18 (= 12 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 19 (= 13 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 20 (= 14 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 21 (= 15 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt. 25 (= 19 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

236875 <Ortsuppgift>HUB DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänningen har fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

236885 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	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:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera spänningensförsörjningen till den påverkade komponenten. - Genomför POWER ON. - Byt ut påverkade komponenter.

236886 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	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:	GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen till kontrollenheten är felaktig.
Data kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen överensstämmer inte med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

236887 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: GENAST

Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (DRIVE-CLiQ-hubmodul) har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

96 (= 60 hex):

För drifttidsmätningen har svaret anlänt för sent.

97 (= 61 hex):

Utbytet av märkdata varade för länge.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

236895 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Den alternerande cykliska dataöverföring störs

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: 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: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-hubmodulen till kontrollenheten är felaktig.
Felorsak:
 11 (= 0B hex):
 Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
 Se även: p9915

236896 <Ortsuppgift>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Komponentegenskaper inkonsistenta

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1

Servoobjekt: 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: GENAST

Orsak: Egenskaperna för den i störvärdet angivna DRIVE-CLiQ-komponenten (DRIVE-CLiQ-hubmodul) har ändrat sig på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vid uppstarten. En orsak kan t. ex. vara utbyte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Komponentens nummer.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
 - Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
 - Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).

236899 <Ortsuppgift>Hub: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: Infeed: INGEN (AV1, AV2)
 Servo: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
 Hla: INGEN (AV1, AV2, AV3, STOP2)

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: På DRIVE-CLiQ-hubmodulen har en störning uppstått, vilken inte kan tolkas av programvaran på kontrollenheten. Detta kan inträffa om programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Störningsnumret.
 Upplysning:
 I en yngre beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna nya störning läsas.

Åtgärd: - Byt ut programvaran på DRIVE-CLiQ Hubmodulen mot en äldre programvara (r0158).
 - Uppdatera programvaran på kontrollenheten (r0018).

236950 <Ortsuppgift>Hub: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2 (INGEN)

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har inträffat.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Information om felkällan.
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd:

- Vid behov uppdatera programvaran i DRIVE-CLiQ-hubmodul till en nyare version.
- Kontakta Hotline.

236999 <Ortsuppgift>Hub: Okänd varning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: På DRIVE-CLiQ-hubmodulen har en varning uppstått, vilken inte kan tolkas av programvaran på kontrollenheten. Detta kan inträffa om programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten. Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): Varningsnumret. Upplysning: I en yngre beskrivning till kontrollenheten kan i förekommande fall betydelsen av denna nya störning läsas.

Åtgärd:

- Byt ut programvaran på DRIVE-CLiQ Hubmodulen mot en äldre programvara (r0158).
- Uppdatera programvaran på kontrollenheten (r0018).

237001 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Överström

Meddelandevärde: Felorsak: %1 bin

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Effektdelen har upptäckt en överström.

- HF Choke Module eller HF Damping Module trasig.
- Utgångsfiltrets resonansfrekvens har påverkats.

Störvärde (r0949, bitvis tolkning):
Bit 0: Fas U.
Bit 1: Fas V.
Bit 2: Fas W.

Åtgärd: Kontrollera och vid behov byt HF Choke Module och HF Damping Module.

- Reducera motoreffekten i närheten av den felgenererande frekvensen.

Upplysning:
HF Choke Module (drosselmodul)
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237002 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Dämpningsspänning för hög

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Dämpningsspänningen har uppnått ett otillåtet högt värde.

- En översvängning med stor amplitud hos motorn har träffat utgångsfiltrets resonansfrekvens.
- Strömregulatorn påverkar utgångsfiltrets resonans för starkt.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Dämpningsspänningen i felfallet [mV].
Se även: r5171

Åtgärd:

- Reducera motoreffekten i närheten av den felgenererande frekvensen.
- Kontrollera och vid behov anpassa strömregulatorn.
- Vid behov använd en annan motor.

Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237003 <Ortsuppgift>HF Damping Module Dämpningsspänning inte uppbyggd

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: Ingen dämpningsspänning kunde byggas upp.
 Störvärde (r0949, decimaltolkning):
 Dämpningsspänning vid felfallet [mV].

Åtgärd: Kontrollera kabeldragningen för HF Damping Module (dämpningsmodul).
 Se även: r5171

237004 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Övertemperatur kylkropp

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: Kylkroppens temperatur i HF Damping Module har överskridit det tillåtna gränsvärdet.
 - Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
 - Överlast.
 - För hög omgivningstemperatur.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Temperatur [0.01 °C].

Åtgärd:

- Kontrollera om fläkten går.
- Kontrollera fläktfiltret.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.

Varning:
 Denna störning är kvitterbar först när varningströskeln för varningen A05000 underskridits.

Upplysning:
 HF Damping Module (dämpningsmodul)

237005 <Ortsuppgift>HF Damping Module: I2t överlast

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: HF Damping Modulens filterkondensator har överlastats (r5173 = 100 %).
 - Filtrets resonansfrekvens har påverkats starkt.
 - HF Choke Module är trasig.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 I2t [100 % = 16384].

Åtgärd:

- Reducera motoreffekten i närheten av den felgenererande frekvensen.
- Stanna inte längre tid i närheten av den felgenererande frekvensen.
- Kontrollera och vid behov byt ut HF Choke Module.

Upplysning:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dämpningsmodul)

Se även: r5173

237012 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Temperatursensor kylkropp kabelbrott

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Förbindelsen till en av temperatursensorerna hos kylkroppen i HF Damping Module är avbruten.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Bit 0: HF Damping Module

Bit 1: HF Choke Module

Åtgärd: Kontakta tillverkaren.

Upplysning:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237013 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Temperatursensor kylkropp kortslutning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: Kylkroppens temperatursensor i HF Damping Module är kortsluten.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

Bit 0: HF Damping Module

Bit 1: HF Choke Module

Åtgärd: Kontakta tillverkaren.

Upplysning:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237024 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Övertemperatur termisk modell

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Temperaturdifferansen mellan kylkropp och chip har överskridit det tillåtna gränsvärdet.

- Den tillåtna belastningen innehålls inte.

- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.

- Överlast.

- För hög omgivningstemperatur.

- För hög pulsfrekvens.

Se även: r0037

- Åtgärd:**
- Anpassa belastningen.
 - Kontrollera om fläkten roterar.
 - Kontrollera fläktfiltret.
 - Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.
 - Kontrollera motorbelastningen.
 - Reducera pulsfrekvensen om högre än märkfrekvens.

237025 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Övertemperatur chip

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Chip-temperaturen har överskridit det tillåtna gränsvärdet.

- Den tillåtna belastningscykeln har inte innehållits.
- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
- Överlast.

- För hög omgivningstemperatur.

- För hög pulsfrekvens.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Temperaturdifferensen mellan kylkropp och chip [0.01 °C].

- Åtgärd:**
- Anpassa belastningen.
 - Kontrollera om fläkten går.
 - Kontrollera fläktfiltret.
 - Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.
 - Kontrollera motorbelastningen.
 - Reducera pulsfrekvensen om högre än märkfrekvensen.
- Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)
Se även: r0037

237034 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Övertemperatur internt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Varningströskeln för intern övertemperatur har uppnåtts.

Ökar den interna temperaturen ytterligare så kan störning F37036 utlösas.

- Omgivande temperatur eventuellt för hög.

- Otillräcklig ventilation, fläktbortfall.

Störvärde (r0949, binär tolkning):

Bit 0 = 1: Området för styrelektronik.

Bit 1 = 1: Området för effektelektronik.

- Åtgärd:**
- Kontrollera omgivningstemperaturen.
 - Kontrollera den interna fläkten.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237036 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Övertemperatur internt

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST
Orsak:	Temperaturen inuti dämpningsmodulen har överskridit det tillåtna temperaturgränsvärdet. - Otillräcklig kylning, fläktbortfall. - Överlast. - För hög omgivningstemperatur. Störvärde (r0949, binär tolkning): Bit 0 = 1: Området för styrelektronik. Bit 1 = 1: Området för effektelektronik.
Åtgärd:	- Kontrollera om fläkten går. - Kontrollera fläktfiltret. - Kontrollera att omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område. Varning: Denna störning kan endast kvitteras efter att den tillåtna temperaturgränsen minus 5 K har underskridits. Upplysning: HF Damping Module (dämpningsmodul)

237040 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Underspänning 24V

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	GENAST (POWER ON)
Orsak:	24V-spänningsförsörjningen har fallit bort för HF Damping Module. - Underspänningströskeln har underskridits längre än 3 ms. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 24V-spänning [0.1 V]
Åtgärd:	- Kontrollera HF Damping Modules 24V-likspänningsförsörjning. - Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag). Upplysning: HF Damping Module (dämpningsmodul)

237041 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Underspänning 24 V varning

Meddelandevärde:	%1
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Fel i 24V-spänningsförsörjningen för HF Damping Module. - Tröskeln 16V har underskridits. Störvärde (r0949, decimal tolkning): 24V-spänning [0.1 V].
Åtgärd:	- Kontrollera HF Damping Modules 24V-likspänningsförsörjning. - Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag). Upplysning: HF Damping Module (dämpningsmodul)

237043 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Överspänning 24 V

Meddelandevärde:	-
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	AV2
Kvittering:	POWER ON

Orsak: Överspänning i 24V-spänningsförsörjningen för HF Damping Module.
- Tröskeln 31.5V har överskridits längre än 3 ms.

Åtgärd: Kontrollera HF Damping Modules 24V-likspänningsförsörjning.
Uppllysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237044 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Överspänning 24 V varning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Fel i 24V-spänningsförsörjningen för HF Damping Module.
- Tröskeln på 32.0V har överskridits.

Åtgärd: Kontrollera HF Damping Modules 24V-likspänningsförsörjning.
Uppllysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237045 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Underspänning försörjning

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Spänningsförsörjningsfel i HF Damping Module.
- Spänningsövervakningen signalerar ett underspänningsfel på modulen.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
24V-spänning [0.1 V].

Åtgärd: - Kontrollera HF Damping Modules 24V-likspänningsförsörjning.
- Genomför POWER ON för komponenten (från-/tillslag).
- Vid behov byt modul.
Uppllysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237049 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Intern fläkt trasig

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: HF Damping Modulens interna fläkt har fallit bort.

Åtgärd: Kontrollera HF Damping Modulens interna fläkt och byt vid behov.

237050 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Överspänning 24 V störning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Spänningsövervakningen signalerar ett överspänningsfel på kortet.

Åtgärd: - Kontrollera 24V-spänningsförsörjningen.
- Vid behov byt modul.

237052 <Ortsuppgift>HF Damping Module: EEPROM-data felaktiga**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** POWER ON

Orsak: Felaktiga EEPROM-data hos HF Damping Module.
 Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):
 0: De från HF Damping Module inlästa EEPROM-datana är inkonsistenta.
 1: EEPROM-datana är inte kompatibla med HF Damping Modules programvara.
 Ytterligare värden:
 Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: För störvärde = 0:
 Byt ut HF Damping Module eller uppdatera EEPROM-data.
 För störvärde = 1:
 Vid behov uppdatera programvaran till nyare version.
 Upplysning:
 HF Damping Module (dämpningsmodul)

237056 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Övertemperatur kylkropp**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Temperaturen på HF Damping Modules kylkropp har överskridit det tillåtna gränsvärdet.
 - Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
 - Överlast.
 - Omgivningstemperaturen för hög.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Temperatur [0.01 °C].

Åtgärd: - Kontrollera om fläkten går.
 - Kontrollera fläktfiltret.
 - Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.
 Varning:
 Denna störning är kvitterbar först när varningströskeln för varningen A05000 underskridits.
 Upplysning:
 HF Damping Module (dämpningsmodul)

237310 <Ortsuppgift>HF Choke Module: Övertemperatur**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Temperaturen på HF Choke Modules kylkropp har överskridit det tillåtna gränsvärdet.
 - Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
 - Överlast.
 - Omgivningstemperaturen för hög.
 Störvärde (r0949, decimal tolkning):
 Temperatur [0.01 °C].

Åtgärd:

- Kontrollera om fläkten går.
- Kontrollera fläktfiltret.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom det tillåtna området.

Varning:
Denna störning är kvitterbar först när varningströskeln för varningen A05000 underskridits.

Upplysning:
HF Choke Module (drosselmodul)

237311 <Ortsuppgift>HF Choke Module: Övertemperatur kylkropp

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Temperaturen på HF Choke Modules kylkropp har överskridit det tillåtna gränsvärdet.

- Otillräcklig kylning, fläktbortfall.
- Överlast.
- Omgivningstemperaturen för hög.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Temperatur [0.01 °C].

Åtgärd:

- Kontrollera om fläkten går.
- Kontrollera fläktfiltret.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.
- Kontrollera motorns last.

Varning:
Denna störning är kvitterbar först efter att varningströskeln för varningen A05000 har underskridits.

Upplysning:
HF Choke Module (drosselmodul)

237312 <Ortsuppgift>HF Choke Module: Övertemperatur eller fläktbortfall

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: HF Choke Modulen meddelar övertemperatur eller bortfall av fläkten.
Om varningen kvarstår längre än 30 s, ges störningen F37313 ut.

Åtgärd:

- Kabeln mellan HF Choke Module och HF Damping Module är borttagen eller trasig (X21).
- Kontrollera och vid behov byt fläkten till HF Choke Module.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.

Upplysning:

HF Choke Module (drosselmodul)

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237313 <Ortsuppgift>HF Choke Module: Övertemperatur eller fläktbortfall

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: Varningen A37312 för visning av övertemperatur eller bortfall av fläkten i HF Choke Module har meddelats längre än 30 s.

Åtgärd:

- Kabeln mellan HF Choke Module och HF Damping Module är borttagen eller trasig (X21).
- Kontrollera och vid behov byt fläkten till HF Choke Module.
- Kontrollera om omgivningstemperaturen ligger inom tillåtet område.

Upplysning:
 HF Choke Module (drosselmodul)
 HF Damping Module (dämpningsmodul)

237502 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Dämpningsspänning för hög

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Dämpningsspänningen har överskridit varningströskeln.

- En översvängning med hög amplitud hos motorn har träffat resonansfrekvensen hos utgångsfiltret.
- Strömregulatorn påverkar utgångsfiltrets resonans för starkt.

Överskrider dämpningsspänningen ett otillåtet högt värde, ges F37002 ut.
 Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
 Dämpningsspänningen i felfallet [mV].
 Se även: r5171

Åtgärd:

- Reducera motoreffekten i närheten av den felgenererande frekvensen.
- Kontrollera och vid behov anpassa strömregulatorn.
- Vid behov använd en annan motor.

Upplysning:
 HF Damping Module (dämpningsmodul)

237800 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Samlingsmeddelande

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: INGA

Orsak: HF Damping Module har upptäckt minst ett fel.

Åtgärd: Utvärdering av ytterligare aktuella meddelande.

237801 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Livstecken saknas

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till HF Damping Module är felaktig.
 Felorsak:
 10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera DRIVE-CLiQ-förbindelsen.
- Byt berörd komponent.

Upplysning:
 HF Damping Module (dämpningsmodul)
 Se även: p9916

237802 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Tidsdelsspill**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Ett tidsdelsspill har uppstått.**Åtgärd:**

- Genomför en POWER On (spänning från/till) för alla komponenter.
- Uppgradera programvaran till en senare version.
- Kontakta Hotline.

237804 <Ortsuppgift>HF Damping Module: CRC**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2 (AV1, AV3)**Kvittering:** GENAST**Orsak:** Ett CRC-fel har uppstått för HF Damping Module.**Åtgärd:**

- Genomför POWER ON för alla komponenter (från-/tillslag).
- Uppdatera programvaran till nyare version.
- Kontakta Hot-Line.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237805 <Ortsuppgift>HF Damping Module: EEPROM-checksumman är inte korrekt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV2**Kvittering:** GENAST**Orsak:**

Interna parameterdata är skadade.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

01: EEPROM-åtkomst felaktig.

02: Blockantalet i EEPROM:et för stort.

Åtgärd: Byt modul.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237820 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Telegram felaktigt**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till dämpningsmodulen är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbiten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inget SYNC-telegram. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett SYNC-telegram. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Upplysning: HF Damping Module (dämpningsmodul) Se även: p9916

237835 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Cyklisk dataöverföring störd

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till HF Damping Module är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.

Felorsak:

33 (= 21 hex):
Det cykliska telegrammet har ännu inte inkommit.

34 (= 22 hex):
Tidsfel i telegrammets mottagningslista.

64 (= 40 hex):
Tidsfel i telegrammets sändningslista.

Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON.
- Byt berörd komponent.

Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)
Se även: p9916

237836 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Sändningsfel för DRIVE-CLiQ-data

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till HF Damping Module är felaktig. Datana kunde inte sändas.
 Felorsak:
 65 (= 41 hex):
 Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON.

Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237837 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Komponent störd

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
 Felorsak:
 32 (= 20 hex):
 Fel i telegramhuvudet.
 35 (= 23 hex):
 Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 66 (= 42 hex):
 Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 67 (= 43 hex):
 Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
 Upplysning till meddelandevärdet:
 De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ-sockel (p9904).
- Byt berörd komponent.

Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237840 <Ortsuppgift>HF Damping Module DRIVE-CLiQ: Fel under meddelandeträskeln

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion:	INGA
Kvittering:	INGA
Orsak:	Ett DRIVE-CLiQ-fel har uppstått under meddelandetröskeln. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Det mottagna telegrammets typ passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Komponenten adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 7 (= 07 hex): Ett SYNC-telegram förväntades, med det mottagna telegrammet är inte det. 8 (= 08 hex): Inget SYNC-telegram förväntades, men det mottagna telegrammet är det. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 10 (= 0A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt. 11 (= 0B hex): Synkronisationsfel vid den alternerande cykliska dataöverföringen. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för kort. 32 (= 20 hex): Fel i telegrammets huvud. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte mottagits. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 35 (= 23 hex): Mottagningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. 66 (= 42 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. 67 (= 43 hex): Sändningsfel: Telegrammets buffertminne är felaktigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = komponentnummer, xx = felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera skåpuppbyggnaden och ledningsdragningen med hänsyn till EMC-riktlinjerna. - Kontrollera DRIVE-CLiQ-förläggningen (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9916

237845 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Cyklisk dataöverföring störd**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till HF Damping Module är felaktig.

Felorsak:

11 (= 0B hex):

Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

Se även: p9916

237850 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Internt mjukvarufel**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** AV1 (AV2, AV3, INGEN)**Kvittering:** POWER ON**Orsak:** Ett internt mjukvarufel har uppstått i HF Damping Module.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Byt HF Damping Module.

- Vid behov uppdatera programvaran i HF Damping Module.

- Kontakta Hotline.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237851 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Livstecken saknas**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2**Servoobjekt:** SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGEN**Kvittering:** GENAST**Orsak:** DRIVE-CLiQ-kommunikationen från HF Damping Module till kontrollenheten är felaktig.

Från DRIVE-CLiQ-komponenten har livstecknet till kontrollenheten inte satts.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Uppgradera den berörda komponentens programvara.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237860 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Telegram felaktigt**Meddelandevärde:** Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från HF Damping Module till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 17 (= 11 hex): CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt. 18 (= 12 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 19 (= 13 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 20 (= 14 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 21 (= 15 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt. 25 (= 19 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Upplysning: HF Damping Module (dämpningsmodul)

237875 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Försörjningsspänning har fallit bort
Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera inkopplingen av försörjningsspänningen för DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av försörjningen för DRIVE-CLiQ-komponenten.

237885 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Cyklisk dataöverföring störd

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST
Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från dämpningsmodulen till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte inkommit. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera spänningensförsörjningen till den berörda komponenten. - Genomför POWER ON. - Byt berörd komponent. Upplysning: HF Damping Module (dämpningsmodul)

237886 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ-data

Meddelandevärde:	Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt:	SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion:	INGEN
Kvittering:	GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från HF Damping Module till kontrollenheten är felaktig.
Datana kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237887 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Komponenten störd

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten (HF Damping Module) har ett fel uppstått. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
Felorsak:
32 (= 20 hex):
Fel i telegramhuvudet.
35 (= 23 hex):
Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
66 (= 42 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
67 (= 43 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
96 (= 60 hex):
För drifttidsmätningen har svaret inkommit för sent.
97 (= 61 hex):
Utbytet av karaktäristikdata har varat för länge.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ-sockel (p9904).
- Byt berörd komponent.

Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237895 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Alternierande cyklisk dataöverföring störd.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från HF Damping Module till kontrollenheten är felaktig.
Felorsak:
11 (= 0B hex):
Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Genomför POWER ON.
Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)
Se även: p9915

237896 <Ortsuppgift>HF Damping Module (CU): Inkonsistenta komponentegenskaper

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST

Orsak: Egenskaperna hos DRIVE-CLiQ-komponenten (HF Damping Module), som anges av störvärdet, har ändrats på ett inkompatibelt sätt i förhållande till vad det var vid uppstart. En orsak kan vara t.ex. ett byte av en DRIVE-CLiQ-kabel eller DRIVE-CLiQ-komponent.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Komponentnummer.

Åtgärd: - Genomför POWER ON.
- Vid ett komponentbyte använd samma komponenttyp och om möjligt samma programvaruversion.
- Vid ett kabelbyte använd endast kablar med om möjligt samma längd (beakta maximal kabellängd).
Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237899 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Okänd störning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
Kvittering: GENAST (POWER ON)

Orsak: På HF Damping Module har en störning uppstått, vilken inte kan tolkas av programvaran på kontrollenheten.
Detta kan uppstå, när programvaran på denna komponent är nyare än programvaran på kontrollenheten.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Störningens nummer.
Upplysning:
I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan vid behov betydelsen av denna nya störning läsas.

Åtgärd: - Byt ut programvaran på HF Damping Module mot en äldre programvara (r0168).
- Uppdatera programvaran på kontrollenheten (r0018).
Upplysning:
HF Damping Module (dämpningsmodul)

237903 <Ortsuppgift>HF Damping Module: I2C-bussfel uppstått

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI
Reaktion: INGEN (AV1, AV2, AV3, IASC/DCBRK, STOP2)
Kvittering: GENAST

Orsak: Kommunikationen med ett EEPROM eller A/D-omvandlare är störd.

Störvärde (r0949, hexadecimal tolkning):

80000000 hex:

- Internt mjukvarufel.

00000001 hex ... 0000FFFF hex:

- Modulfel.

Åtgärd: För störvärde = 80000000 hex:

- Uppdatera programvaran till en nyare version.

För störvärde = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:

- Byt ut modulen.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

237950 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Internt mjukvarufel

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Ett internt mjukvarufel har inträffat.

Störvärde (r0949, decimal tolkning):

Information om felkällan.

Endast för Siemens-intern feldiagnos.

Åtgärd: - Uppdatera vid behov programvaran i HF Damping Module till en nyare version.

- Kontakta Hotline.

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul).

237999 <Ortsuppgift>HF Damping Module: Okänd varning

Meddelandevärde: Nytt meddelande: %1

Servoobjekt: SERVO_828, SERVO_COMBI

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: På HF Damping Module har en varning uppstått, vilken inte kan tolkas av programvaran på kontrollenheten.

Detta kan uppstå, när programvaran på denna komponent är yngre än programvaran på kontrollenheten.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Varningsens nummer.

Upplysning:

I en nyare beskrivning till kontrollenheten kan vid behov betydelsen av denna nya varning läsas.

Åtgärd: - Byt ut programvaran på HF Damping Module mot en äldre programvara (r0168).

- Uppdatera programvaran på kontrollenheten (r0018).

Upplysning:

HF Damping Module (dämpningsmodul)

240000 <Ortsuppgift>Störning på DRIVE-CLiQ-anlutning X100

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X100 har en störning uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna störningen.

Åtgärd: Evaluera törningsbufferten för de angivna objekten.

240001 <Ortsuppgift>Störning på DRIVE-CLiQ-anlutning X101

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X101 har en störning uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna störningen.

Åtgärd: Evaluera törningsbufferten för de angivna objekten.

240002 <Ortsuppgift>Störning på DRIVE-CLiQ-anlutning X102

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X102 har en störning uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna störningen.

Åtgärd: Evaluera törningsbufferten för de angivna objekten.

240003 <Ortsuppgift>Störning på DRIVE-CLiQ-anlutning X103

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X103 har en störning uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna störningen.

Åtgärd: Evaluera törningsbufferten för de angivna objekten.

240004 <Ortsuppgift>Störning på DRIVE-CLiQ-anlutning X104

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST

Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X104 har en störning uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna störningen.

Åtgärd: Evaluera törningsbufferten för de angivna objekten.

240005 <Ortsuppgift>Störning på DRIVE-CLiQ-anlutning X105

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGEN

Kvittering: GENAST
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anslutningen X105 har en störning uppstått.
Störvärde (r0949, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna störningen.
Åtgärd: Evaluera törningsbufferten för de angivna objekten.

240100 <Ortsuppgift>Varning på DRIVE-CLiQ-anslutning X100

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anslutningen X100 har en varning uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna varningen.
Åtgärd: Evaluera varningsbufferten för de angivna objekten.

240101 <Ortsuppgift>Varning på DRIVE-CLiQ-anslutning X101

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anslutningen X101 har en varning uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna varningen.
Åtgärd: Evaluera varningsbufferten för de angivna objekten.

240102 <Ortsuppgift>Varning på DRIVE-CLiQ-anslutning X102

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anslutningen X102 har en varning uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna varningen.
Åtgärd: Evaluera varningsbufferten för de angivna objekten.

240103 <Ortsuppgift>Varning på DRIVE-CLiQ-anslutning X103

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anslutningen X103 har en varning uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna varningen.
Åtgärd: Evaluera varningsbufferten för de angivna objekten.

240104 <Ortsuppgift>Varning på DRIVE-CLiQ-anslutning X104

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X104 har en varning uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna varningen.
Åtgärd: Evaluera varningsbufferten för de angivna objekten.

240105 <Ortsuppgift>Varning på DRIVE-CLiQ-anlutning X105

Meddelandevärde: %1
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Hos servoobjektet på DRIVE-CLiQ-anlutningen X105 har en varning uppstått.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Den första på detta servoobjekt uppkomna varningen.
Åtgärd: Evaluera varningsbufferten för de angivna objekten.

240799 <Ortsuppgift>CX32: Projekterad sluttid för överföringen har överskridits

Meddelandevärde: -
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: INGEN
Kvittering: GENAST
Orsak: Den projekterade sluttiden för överföring av det cykliska aktuella värdet har överskridits.
Åtgärd: - Gör en POWER ON vid alla komponenter (Stäng av/på)
- Kontakta hotline.

240801 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ: Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda kontrollenhetsutökningen är felaktig.
Felorsak:
10 (= 0A hex):
Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: - Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Byt berörd komponent.
Se även: p9916

240820 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ: Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda kontrollenhetsutökningen är felaktig.

Felorsak:

1 (= 01 hex):

Checksummafel (CRC-fel).

2 (= 02 hex):

Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

3 (= 03 hex):

Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan.

4 (= 04 hex):

Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

5 (= 05 hex):

Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan.

6 (= 06 hex):

Komponentens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens.

7 (= 07 hex):

Ett SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är inte det.

8 (= 08 hex):

Inget SYNC-telegram förväntas, men det mottagna telegrammet är ett.

9 (= 09 hex):

Felbiten i det mottagna telegrammet är satt.

16 (= 10 hex):

Det mottagna telegrammet är för tidigt.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsupbyggnaden och kablarnas förläggning.

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...).

Se även: p9916

240825 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ: Försörjningsspänning har fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen.

Felorsak:

9 (= 09 hex):

Komponentens försörjningsspänning har fallit bort.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Genomför POWER ON (från-/tillslag).

- Kontrollera försörjningsspänningens inkoppling hos DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...).

- Kontrollera dimensioneringen av spänningsförsörjningen hos DRIVE-CLiQ-komponenten.

240835 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda kontrollenhetsutökningen är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront.
Felorsak:
33 (= 21 hex):
Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt.
34 (= 22 hex):
Tidsfel i telegrammets mottagningslista.
64 (= 40 hex):
Tidsfel i telegrammets sändningslista.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:
- Genomför POWER ON (från-/tillslag).
- Byt berörd komponent.
Se även: p9916

240836 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ: Sändfel hos DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda kontrollenhetsutökningen är felaktig. Data kunde inte sändas.
Felorsak:
65 (= 41 hex):
Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).

240837 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ: Komponente gestört

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2
Servoobjekt: Alla objekt
Reaktion: AV2
Kvittering: GENAST
Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte uteslutas.
Felorsak:
32 (= 20 hex):
Fel i telegramhuvudet.
35 (= 23 hex):
Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
66 (= 42 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
67 (= 43 hex):
Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.
Upplysning till meddelandevärdet:
De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:
0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

- Åtgärd:**
- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CliQ (kabelbrott, kontakt, ...).
 - Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
 - Använd eventuellt en andra DRIVE-CliQ sockel (p9904).
 - Byt ut påverkade komponenter.

240845 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CliQ: Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från kontrollenheten till den berörda kontrollenhetsutökningen är felaktig.

Felorsak:

11 (= 0B hex):

Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).

Se även: p9916

240851 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Livstecken saknas.

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda kontrollenhetsutökningen till kontrollenheten är felaktig.

Livstecknet till kontrollenheten har inte satts från DRIVE-CLiQ-komponenten.

Felorsak:

10 (= 0A hex):

Livsteckenbiten har inte satts i det mottagna telegrammet.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd: Uppgradera den påverkade komponentens programvara.

240860 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Felaktigt telegram

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda kontrollenhetsutökningen till kontrollenheten är felaktig. Felorsak: 1 (= 01 hex): Checksummafel (CRC-fel). 2 (= 02 hex): Telegrammet är kortare än angivet i längdbyten eller i mottagningslistan. 3 (= 03 hex): Telegrammet är längre än angivet i längdbyten eller i mottagningslistan. 4 (= 04 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 5 (= 05 hex): Typen hos det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan. 6 (= 06 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens. 9 (= 09 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt. 16 (= 10 hex): Det mottagna telegrammet är för tidigt. 17 (= 11 hex): CRC-fel och det mottagna telegrammet är för tidigt. 18 (= 12 hex): Telegrammet är kortare än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 19 (= 13 hex): Telegrammet är längre än som angivits i längdbyten resp. i mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 20 (= 14 hex): Längden på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 21 (= 15 hex): Typen på det mottagna telegrammet passar inte till mottagningslistan och det mottagna telegrammet är för tidigt. 22 (= 16 hex): Effektdelens adress i telegrammet och i mottagningslistan stämmer inte överens och det mottagna telegrammet är för tidigt. 25 (= 19 hex): Felbiten i det mottagna telegrammet är satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera EMC-riktigheten i elskåpsuppbyggnaden och kablarnas förläggning. - Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakter, ...). Se även: p9915

240875 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Försörjningsspänning har fallit bort

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV1 (AV2)

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten till kontrollenheten meddelar ett bortfall av försörjningsspänningen. Felorsak: 9 (= 09 hex): Komponentens försörjningsspänning har fallit bort. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Genomför POWER ON (från-/tillslag). - Kontrollera försörjningsspänningens inkoppling hos DRIVE-CLiQ-komponenten (kabelbrott, kontakter, ...). - Kontrollera dimensioneringen av spänningsförsörjningen hos DRIVE-CLiQ-komponenten.

240885 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda kontrollenhetsutökningen till kontrollenheten är felaktig. Deltagarna sänder och mottager inte synkront. Felorsak: 26 (= 1A hex): Livsteckenbiten i det mottagna telegrammet är inte satt och det mottagna telegrammet är för tidigt. 33 (= 21 hex): Det cykliska telegrammet har ännu inte anlänt. 34 (= 22 hex): Tidsfel i telegrammets mottagningslista. 64 (= 40 hex): Tidsfel i telegrammets sändningslista. 98 (= 62 hex): Fel vid övergång till cyklisk drift. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärde (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak
Åtgärd:	- Kontrollera försörjningsspänningen för den berörda komponenten. - Genomför POWER ON (från-/tillslag).. - Byt berörd komponent. Se även: p9915

240886 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Fel vid sändning av DRIVE-CLiQ data

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak:	DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda kontrollenhetsutökningen till kontrollenheten är felaktig. Data kunde inte sändas. Felorsak: 65 (= 41 hex): Telegramtypen stämmer inte överens med sändningslistan. Upplysning till meddelandevärdet: De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande: 0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = felorsak
---------------	---

Åtgärd: Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).

240887 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Störd komponent

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: På den berörda DRIVE-CLiQ-komponenten har ett fel upptäckts. En felaktig hårdvara kan inte anslutas.

Felorsak:

32 (= 20 hex):

Fel i telegramhuvudet.

35 (= 23 hex):

Mottagningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

66 (= 42 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

67 (= 43 hex):

Sändningsfel: Telegrammets mellanminne är felaktigt.

96 (= 60 hex):

För cykeltidsmätningen har svaret anlänt för sent.

97 (= 61 hex):

Utbytet av märkdata varade för länge.

Upplysning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragningen för DRIVE-CLiQ (kabelbrott, kontakt, ...).
- Kontrollera EMV riktigheten i kablarnas placering i elskåpet.
- Använd eventuellt en andra DRIVE-CLiQ sockel (p9904).
- Byt ut påverkade komponenter.

240895 <Ortsuppgift>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Den cyklisk dataöverföring har störts

Meddelandevärde: Komponentnummer: %1, Felorsak: %2

Servoobjekt: Alla objekt

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: DRIVE-CLiQ-kommunikationen från den berörda kontrollenhetsutökningen till kontrollenheten är felaktig.

Felorsak:

11 (=0B hex):

Synkronisationsfel för den alternerande cykliska dataöverföringen.

Hänvisning till meddelandevärdet:

De enskilda informationerna är kodade i meddelandevärdet (r0949/r2124) enligt följande:

0000yyxx hex: yy = Komponentnummer, xx = Felorsak

Åtgärd:

Utför STRÖM TILL (från- o- tillkoppling).

Se även: p9915

249150 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Störning har uppstått

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Returanläggningen rapporterar en allmän störning.

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragning mellan det slutna kylsystemet och ingångsuttaget (terminalmodul).
- Kontrollera extern kontrollenhet för det slutna kylsystemet.

Se även: p0266

249151 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Ledningsförmågan har överskridit störningsgränsen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Kylvätskans ledningsförmåga har överskridit den inställda störmivån (p0269[2]).
Se även: p0261, p0262, p0266

Åtgärd: Kontrollera utrustningen för avjonisering av kylvätskan.

249152 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Kvittering efter PÅ kommando saknas

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Återkopplingen för TILL-kommandot för det slutna kylsystemet saknas.
- Efter ett TILL-kommando har inte återkopplingen kommit inom den inställda starttiden (p0260).
- Återkopplingen har fallit bort under drift.
Se även: p0260, r0267

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragning mellan det slutna kylsystemet och ingångsuttaget (terminalmodul).
- Kontrollera extern kontrollenhet för det slutna kylsystemet.

249153 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: För liten vätskeströmning

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Omriktarens slutna kylsystem meddelar en för låg strömning hos kylvätskan.
- Efter ett TILL-kommando har återkopplingen inte kommit inom den inställda starttiden (p0260).
- Under drift har återkopplingen fallit bort längre än tillåten tid (p0263).
Se även: p0260, p0263, r0267

Åtgärd:

- Kontrollera ledningsdragning mellan det slutna kylsystemet och ingångsuttaget (terminalmodul).
- Kontrollera extern kontrollenhet för det slutna kylsystemet.

249154 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Vätska har läckt ut

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Övervakningen av läckagevätska har löst ut.
Varning:

Om denna störning omparametreras som varning måste man genom annan övervakning säkerställa att servot kopplas ifrån om kylvattnet försvinner.

Se även: r0267

Åtgärd:

- Kontrollera om kylsystemets cirkulationskrets läcker.
- Kontrollera ledningsdragningen på ingångsplinten (terminalmodul) för övervakningen av läckagevätska.

249155 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Programvaruversion för Power Stack Adapter för gammal

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: POWER ON

Orsak: Programvaruversionen i Power Stack Adaptern (PSA) är för gammal och stödjer inte vätskekylning.

Åtgärd: Uppgradera programvaran. Kontrollera EEPROM-data.

249156 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Kylvätsketemperaturen har överskridit störnivån

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: AV2

Kvittering: GENAST

Orsak: Temperaturen i inloppet hos kylvätskan har överskridit den inställda störtröskeln.

Uppllysning:

Värdet för störtröskeln är beroende av effektdelen (hårdvarans tekniska data, t.ex. 52 ... 55 °C).

Åtgärd: Kontrollera kylsystem och omgivningsförhållandena.

249170 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: En varning har uppkommit

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Det slutna kylsystemet rapporterar en allmän varning.

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragning mellan det slutna kylsystemet och ingångsuttaget (terminalmodul).

- Kontrollera extern kontrollenhet för det slutna kylsystemet.

249171 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Ledningsförmågan har överskridit varningsgränsen

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Kylvätskans ledningsförmåga har överskridit den inställda varningströskeln (p0269[1]).

Uppllysning:

Tröskeln kan inte vara högre än den störnivå som specificerats i enhetsbeskrivningen.

Åtgärd: Kontrollera utrustningen för avjonisering av kylvätskan.

249172 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Värdet för ledningsförmågan är ogiltigt

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Reaktion: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Vid övervakning av kylvätskans ledningsförmåga föreligger ett fel i ledningsdragningen eller hos sensorn.

Åtgärd: - Kontrollera ledningsdragning mellan det slutna kylsystemet och Power Stack Adaptern (PSA).

- Kontrollera sensorfunktionen för mätning av ledningsförmågan.

249173 <Ortsuppgift>Slutet kylsystem: Kylvätsketemperaturen har överskridit varningsnivån

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Reaktion: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Temperaturen i inloppet hos kylvätskan har överskridit den inställda varningströskeln.
 Upplysning:
 Värdet för varningströskeln är beroende av effektdelen (hårdvarans tekniska data, t.ex. 42 ... 50 °C).
Åtgärd: Kontrollera kylsystem och omgivningsförhållandena.

249920 <Ortsuppgift>Skydds brytare huvudströmkrets utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Motorskyddet för huvudströmkretsen för strömförsörjningen har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[1].
 Se även: p6577
Åtgärd: Kontrollera huvudströmkretsen.

249921 <Ortsuppgift>Motorskydd redundant huvudströmkrets utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Motorskyddet för huvudströmkretsen för den redundant inmatningen hos strömförsörjningen har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[2].
 Se även: p6577
Åtgärd: Kontrollera den redundant huvudströmkretsen.

249922 <Ortsuppgift>Motorskydd 24V-strömkrets utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA
Kvittering: INGA
Orsak: Ett motorskydd för 24V-strömkretsen har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[3].
 Se även: p6577
Åtgärd: Kontrollera 24V-strömkretsen.

249923 <Ortsuppgift>Motorskydd 24V-strömkrets för plintrad utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA
Kvittering: INGA

Orsak: Ett motorskydd för 24V-strömkretsen för plintraden har löst ut.
Uppllysning:
Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[6].
Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera 24V-strömkretsen för plintraden.

249924 <Ortsuppgift>Motorskydd strömkrets effektdelförsörjning utlöst**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Ett motorskydd för strömkretsen för effektdelförsörjningen har löst ut.

Uppllysning:

Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[9].

Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera strömkretsen för effektdelförsörjningen.

249926 <Ortsuppgift>Skyddsomkopplare synkronisationsspänning utlöst**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Ett motorskydd för synkronisationsspänningen har löst ut.

Uppllysning:

Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[13].

Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera synkronisationsspänningen.

249927 <Ortsuppgift>Skyddsomkopplare hjälpfläktsströmkrets utlöst**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** Motorskyddet för strömkretsen för hjälpfläkten har löst ut.

Uppllysning:

Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[14].

Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera hjälpfläkten.

249933 <Ortsuppgift>Motorskydd 230Vac-strömkrets för utstyrningen utlöst**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: Motorskyddet för 230Vac-strömkretsen för utstyrningen har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[17].
 Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera 230Vac-strömkretsen för utstyrningen.

249934 <Ortsuppgift>Motorskydd 230Vac-strömkrets för kylanläggningens avlopp utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Motorskyddet för 230Vac-strömkrets för kylanläggningens avlopp har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[18].
 Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera 230Vac-strömkretsen för kylanläggningens avlopp.

249935 <Ortsuppgift>Motorskydd 24V-strömkrets effektdelens dörmagnet utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Motorskyddet för 24V-strömkretsen för dörmagneten i effektdelen har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[19].
 Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera 24V-strömkretsen för dörmagneten i effektdelen.

249936 <Ortsuppgift>Motorskydd för 230Vac-strömkrets för belysning/nätuttag utlöst

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: Motorskyddet för 230Vac-strömkretsen för belysning/nätuttag har löst ut.
 Upplysning:
 Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[20].
 Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera 230Vac-strömkretsen för belysning/nätuttag.

249937 <Ortsuppgift>UPS inte klar

Meddelandevärde: -

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: UPSn är inte klar.
Uppllysning:
Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[25].
UPS: Uninterruptible Power Supply (Avbrottsfri kraft)
Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera UPS

249938 <Ortsuppgift>UPS batteridrift**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** UPS är i batteridrift.

Uppllysning:

Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[26].

UPS: Uninterruptible Power Supply (Avbrottsfri kraft)

Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera strömförsörjningen till styrsåpet.

249939 <Ortsuppgift>UPS-batteriet är urladdat**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** UPS-batteriet är urladdat.

Uppllysning:

Detta meddelande har lösts ut via signalkällan för binektoringång BI: p6577[27].

UPS: Uninterruptible Power Supply (Avbrottsfri kraft)

Se även: p6577

Åtgärd: Kontrollera batteriet hos UPSn.

249998 <Ortsuppgift>Recorder triggerhändelse uppstått**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI**Reaktion:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** En triggerhändelse för recordern har uppstått. Datana skrivs därefter på minneskortet med angivande av händelsenumret.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Händelsenumret.

Åtgärd: Inget nödvändigt.

Detta meddelande försvinner automatiskt.

250001 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Konfigurationsfel**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak:	CBE20: En PROFINET-controller försöker med ett felaktigt konfigurationstelegram att upprätta en förbindelse. Funktionen "Shared Device" har aktiverats (p8829 = 2). Varningsvärde (r2124, decimal tolkning): 10: A-CPU skickar PROFIsafe-telegram. 11: F-CPU skickar PZD-telegram. 12: F-CPU utan A-CPU. 13: F-CPU med fler PROFIsafe subslots än aktiverat med p9601.3. 14: F-CPU med färre PROFIsafe subslots än aktiverat med p9601.3. 15: F-CPU:s PROFIsafe-telegram stämmer inte överens med inställningen i p60022. Se även: p9601
Åtgärd:	CBE20: Kontrollera projekteringen av PROFINET-controllerna och inställningen av p8829 och p9601.3.

250002 <Ortsuppgift>COMM BOARD: Varning 2

Meddelandevärde: %1

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: CBE20 SINAMICS Link:

Ett bestämt telegramord som sänts har använts två gånger.

Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):

Telegramord som använt två gånger.

Se även: p8871

Åtgärd: CBE20 SINAMICS Link:

Korrigera parametreringen.

Se även: p8871

250003 <Ortsuppgift>COMM BOARD: Varning 3

Meddelandevärde: Info 1: %1, Info 2: %2

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: CBE20 SINAMICS Link:

Ett bestämt telegramord som mottagits har använts två gånger.

Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):

yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2

Info 1 (decimal) = Sändarens adress

Info 2 (decimal) = Mottaget telegramord

Se även: p8870, p8872

Åtgärd: CBE20 SINAMICS Link:

Korrigera parametreringen.

250004 <Ortsuppgift>COMM BOARD: Varning 4

Meddelandevärde: Info 1: %1, Info 2: %2

Servoobjekt: 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: INGA

Kvittering: INGA

Orsak: CBE20 SINAMICS Link:
- Mottaget telegramord och sändarens adress är inkonsistent. Båda värdena måste vara lika med noll eller skilda från noll.
- Servoobjektnummer p8872 > 16 med p8811 = 16.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
yyyyxxx hex: yyyy = info 1, xxxx = info 2
Info 1 (decimal) = Servoobjektnummer från p8870, p8872
Info 2 (decimal) = Index från p8870 p8872
Se även: p8870, p8872

Åtgärd: Vid CBE20 SINAMICS Link:
Korriger parametreringen.

250005 <Ortsuppgift>COMM BOARD: Varning 5**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: CBE20 SINAMICS Link:
Sändaren kan inte hittas på SINAMICS Link.
Varningsvärde (r2124, decimal tolkning):
Adress till den inte funna sändaren.
Se även: p8872

Åtgärd: CBE20 SINAMICS Link:
Kontrollera förbindelsen till sändaren.

250006 <Ortsuppgift>COMM BOARD: Varning 6**Meddelandevärde:** Info 1: %1, Info 2: %2**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: CBE20 SINAMICS Link:
Det har projekterats att sändare och mottagare är en och samma. Detta är inte tillåtet.
Varningsvärde (r2124, hexadecimal tolkning):
yyyyxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (decimal) = Servoobjektnummer från p8872
Info 2 (decimal) = Index från p8872
Se även: p8872

Åtgärd: Vid CBE20 SINAMICS Link:
Korriger parametreringen. Alla p8872[index] måste var skilda från p8836.

250010 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Stationens namn ogiltigt**Meddelandevärde:** %1**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA

Orsak: CBE20:
PROFINET stationsnamnet är ogiltigt

Åtgärd: CBE20:
Korriger stationsnamn (p8940) och aktivera (p8945 = 2).

250020 <Ortsuppgift>PN/COMM BOARD: Andra kontrollern saknas**Meddelandevärde:** -**Servoobjekt:** 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:** INGA**Kvittering:** INGA**Orsak:** CBE20:
PROFINET-funktionen "Share Device" har aktiverats (p8829 = 2). Men det finns endast förbindelse med en PROFINET-controller.**Åtgärd:** CBE20:
Kontrollera projekteringen av PROFINET-controllerna och inställningen av p8829.

Servo- och periferilarm

300402	Systemfel i servokoppling, Felkod %1, %2
Parameter:	%1 = Felkod 1 %2 = Felkod 2
Förklaring:	Ett internt SW-fel eller graverande feltillstånd har inträffat, som ev. kan hävas genom HW-RESET.
Reaktion:	NC ej driftklar. NC kopplar om till medföljningsdrift (Follow up mode). Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm. Cykelstopp vid alarm.
Åtgärd:	Öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
300406	Problem med den ej cykliska kommunikationen för basadress %1, tilläggsinfo %2, %3, %4
Förklaring:	Endast vid PROFIdrive: Under ej cyklisk kommunikation med logisk basadress har ett problem uppstått. Tilläggsinformationen visar på felplatsen. Om den logiska grundadressen 0 utges, är uteslutande tilläggsinformationen relevant.
Reaktion:	Visning av alarm. Visning av varning.
Åtgärd:	Kontakta auktoriserad personal / service. Alarmet kan undertryckas med MD11411 \$MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 1 == 0. Öppna en Support Request med feltexten under: http://www.siemens.com/automation/support-request
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.
300410	Axel %1, Servo %2 fel vid lagring av en fil (%3, %4)
Parameter:	%1 = NC-axelnummer %2 = Servonummer %3 = Felkod 1 %4 = Felkod 2
Förklaring:	Ett datablock t.ex. resultatet av en mätfunktion kunde inte sparas i filsystemet. Vid felkod 1 == 291: Ett fel har uppkommit vid sammankoppling av ACC-information. Färdigställd basinformation i servot är felaktig eller har ett okänt format. Vid felkod 1 == 292: Minnesproblem vid sammankoppling av ACC-information.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd:	- Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. - Skapa mer plats i filsystemet. Oftast räcker det med att radera 2 NC-program eller att skapa 4-8 kByte mer plats. Om detta inte är möjligt, öka antalet filer per katalog eller öka det totala filsystemet. (Detta kräver en komplett datasäkring). - Ändring av 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 - och vid behov även - 18270 \$MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR, - 18310 \$MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM, - Power On - Återladdning av datasäkring) - Vid felkod 1 == 291: Byt programvara för servot och använd en version med passande ACC basinformation. - Vid felkod 1 == 292: Byt programvara för servot och använd färre versioner av servoprogramvaran.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

300412 Fel vid lagring av en fil (%1, %2)

Parameter:	%1 = Felkod 1 %2 = Felkod 2
Förklaring:	Ett datablock t.ex. resultatet av en mätfunktion kunde inte sparas i filsystemet.
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Vänligen kontakta auktoriserad personal / service. Skapa mer plats i filsystemet. Oftast räcker det med att radera 2 NC-program eller att skapa 4-8 kByte mer plats. Om detta inte är möjligt, öka antalet filer per katalog eller öka det totala filsystemet. Detta kräver: - En komplett datasäkring - Ändring av 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 - och vid behov även - 18270 \$MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR - 18310 \$MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM - Power On - Återladdning av datasäkring
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

300423 Mätresultat kan inte läsas (%1)

Parameter:	%1 = Felkod
Förklaring:	Resultatet av en mätning kunde inte läsas: - Felkod = 4: Inte tillräckligt med plats för mätresultatet - Felkod = 16: Mätningen är inte avslutad
Reaktion:	Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Gör om mätning. Ev. förändra mättiden.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

380001 PROFIBUS/PROFINET: Uppstartsfel, Orsak %1 Parameter %2 %3 %4.

Parameter:

%1 = Felorsak
 %2 = Parameter 1
 %3 = Parameter 2
 %4 = Parameter 3

Förklaring:

Uppstarten av PROFIBUS/PROFINET-mastern är felaktig.
 Översikt felorsak, Par 1, Par 2, Par 3:
 - 01 = DPM-version, DPM-version, DPA-version, --
 - 02 = DPM-uppstart-Time-Out, DPM-är-status, DPM-bör-status, --
 - 03 = DPM-uppstart-tillstånd, DPM-är-status, DPM-bör-status, DPM-felkod
 - 04 = DPM-uppstart-fel, DPM-är-status, DPM-bör-status, DPM-felkod
 - 05 = DMP-PLL-Sync-fel, --, --, --
 - 07 = Alarmkö för lång, är-antal, bör-antal,--
 - 08 = Okänd klient, klient ID, --, --
 - 09 = Klient-version, klient-ID, version klient, version DPA
 - 10 = för många klienter, klientnummer, max antal klienter, --
 - 11 = log. basadress använd flera gånger, bussnr., slotnr., log. basadress --
 - 20 = Slav-/enhetsadress använd flera gånger, slav-/enhetsadress,--
 - 21 = Slav-/enhetsadress okänd, slav-/enhetsadress,--
 - 22 = Konfigurationstelegram felaktigt, slav-/enhetsadress, felkod, --
 - 23 = OMI inkompatibel (data), version-drive, version-CDA, --, --
 - 24 = OMI inkompatibel (driver), version-drive, version-CDA, --, --
 - 25 = CPI initialisering gick fel, felkod, --, --, --
 - 26 = DMA ej aktiv
 - 27 = reserverad
 - 28 = reserverad
 - 29 = reserverad
 - 1000:e position i felorsak = Nummer på påverkad buss
 - (Specialfall: 5000:e position-felorsaker visar på problem med NCU-LINK-kommunikationen)
 Klienter är följande komponenter i styrningen, som använder PROFIBUS/PROFINET:
 Klient-ID = 1: PLC
 Klient-ID = 2: NCK
 Troliga orsaker
 - SDB har ett felaktigt innehåll
 - Delar av systemprogrammet har skadats
 - Hårdvarudefekt NC komponent

Reaktion:
 Kanal ej driftklar.
 Cykelstart spärrad i denna kanal.
 Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd:	Åtgärd för 1-11
	1. Kontrollera styrningsprojekt, kontrollera MD11240 \$MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER, vid användning av användarspecifik SDB ladda denna på nytt.
	2. Om felet kvarstår, spara data och starta om styrningen med standardvärden från leveranstillståndet.
	3. Vid felfri uppstart skall alla användardata stegvis laddas igen.
	4. Om felet kvarstår vid uppstart med standardvärden, boota på nytt från PC-kort eller utför en mjukvaruuppdatering.
	5. Om felet trots allt består, byt ut hårdvaran.
	Åtgärd för 20-21
	1. Kontrollera/korrigera adresserna för de anslutna slavar/enheterna.
	Åtgärd för 22
	För beskrivning av felkoderna, se SINAMICS varning 1903
Programfortsättning:	1. Kontrollera SDB
	- Kontrollera telegramtyp och längd
	- Jämför slotrangering med P978
	2. Analysera servoalarm/-varningar
	Åtgärd för 23-24
	1. Mjukvaran behöver bytas ut
	Åtgärd för 25
	1. Ändra telegramtyp
	2. Minska slotantal
	3. Minska slav-/enhetsantal
	4. Skapa ny SDB
	5. Mjukvaran behöver bytas ut
	Kan felet inte undanröjas på detta sätt, vänd dig till styrsystemstillverkaren med felmeddelandet.
	Slå styrningen FRÅN - TILL

380003	PROFIBUS/PROFINET: Driftstörning, Orsak %1, Parameter %2 %3 %4.
Parameter:	%1 = Felorsak %2 = Parameter 1 %3 = Parameter 2 %4 = Parameter 3
Förklaring:	I cyklisk drift uppkom en störning på PROFIBUS/PROFINET. Översikt felorsak, Par 1, Par 2, Par 3: - 01 = Okänt alarm, alarmklass, logisk adress, -- - 02 = DPM-cykel-Time-Out, DPM-är-status, DPM-bör-status, -- - 03 = DPM-cykel-tillstånd, DPM-är-status, DPM-bör-status, DPM-felkod - 04 = DPM-cykelfel, DPM-är-status, DPM-bör-status, DPM-felkod - 05 = Ej registrerad klient, klientnummer, max. antal klienter, -- - 06 = Synkroniseringsfel, Antal synkroniseringsskador, --, -- - 07 = Timeout Spinlock, PLC-Spinlock, NCK-Spinlock, -- - 1000:e position i felorsak = Nummer på påverkad buss - (Specialfall: 5000:e position-felorsaker visar på problem med NCU-LINK-kommunikationen) Alarmklass: (jfr. med alarm 380 060) Troliga orsaker: - Felorsak 01: Störning på dataöverföring på PROFIBUS/PROFINET - Felorsak 02, 03, 04: SDB har felaktigt innehåll - Felorsak 02, 03, 04, 05, 07: Delar av systemprogrammet är skadat - Felorsak 06: PCI-busstakten avviker från förväntad takt, därmed är ingen synkronisering möjlig. PCI-busstakten måste anges korrekt. Fel kan även uppstå på grund av hårdvarufel på MCI-kort.

Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Vid felorsak 01: - Kontrollera om de elektriska och störningstekniska föreskrifter innehålls för PROFIBUS/PROFINET, kontrollera kabelförläggningen - Kontrollera avslutningsmotståndet på PROFIBUS-kontakten (vid kabeländarna ON, annars OFF) - Kontrollera slav/enhet - Vid felorsakn 02, 03, 04: - Kontrollera SDB - Vid felorsakn 02, 03, 04, 05, 05, 07: - Gå till väga på samma sätt som vid alarm 380 001 - Vid felorsak 06: - PCI-busstakten måste anges korrekt. Kan felet inte undanröjas på detta sätt, vänd dig till styrsystemstillverkaren med felmeddelandet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med Reset-knappen. Starta om NC-programmet på nytt.

380005	PROFIBUS/PROFINET: Åtkomstkonflikt på buss %3, typ %1, räknare %2
Parameter:	%1 = Konflikttyp. %2 = Löpande nummer inom en följd av konflikter. %3 = Nummer på bussen
Förklaring:	I cyklisk drift uppkom en åtkomstkonflikt på PROFIBUS/PROFINET: I NCK har man försökt att skriva data till bussen resp. läsa därifrån, medan cyklisk dataöverföring var aktiv. Det leder till inkonsistenta data. Typ 1: På bussen är den cykliska överföringen ännu inte avslutad när NCK vill läsa data. Typ 2: NCK är ännu inte färdig med att skriva sina data när den cykliska överföringen åter startar. Räknaren %2 innehåller ett löpnummer och börjar med 1. Maximalt 10 alarm ges ut i en följd. Uppkommer en konflikt i en DP-cykel, återställs räknaren och vid nästa konflikt kommer åter nya alarm att ges ut.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera timing-förhållande på nytt, ställ särskilt in MD 10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME och MD 10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY riktigt: Vid typ 1 måste MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY väljas större, vid typ 2 måste MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY väljas mindre. - Om drift utan alarm kan uppnås utan inställning av MD10062 \$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY, måste MD10050 \$MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME höjas. - Kan felet inte undanröjas på detta sätt, vänd dig till styrsystemstillverkaren med felmeddelandet.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

380020	PROFIBUS/PROFINET: Buss %3 SDB %4 fel %1 källa %2
Parameter:	%1 = Fel %2 = SDB-källa %3 = Bussnummer %4 = SDB-nummer

Förklaring:	SDB för projektering av PROFIBUS/PROFINET är felaktig. Felorsak: - 01 = SDB saknas i källan. - 02 = SDB från källan är för stor. - 03 = SDB från källan är inte aktiverbar. - 04 = Källan är tom. - 05 = Källan saknas. SDB-källa: - 99 = Passivt filsystem: _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/... Reaktion: PROFIBUS/PROFINET är inaktiv resp. arbetar med default-SDB
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	- Kontrollera inställningen i MD 11240 \$MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER. - Om källa=100: Kontrollera katalog _N_SDB_DIR i det passiva filsystemet. - Om källa=103-106: Kontrollera kataloger på CF-kort.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

380022	PROFIBUS/PROFINET: Projekteringen i DP master buss %1 har ändrats
Parameter:	%1 = Nummer på bussen
Förklaring:	PROFIBUS-projekteringen i DP-mastern har ändrats under drift, t.ex. genom nedladdning av en ny hårdvarukonfigurering från Step7. Eftersom då även taktdata kan ha ändrats kan driften inte fortsätta, en varmstart är nödvändig. Finns DP-master funktionen inom PLC (som i 840Di), så stoppas i vilket fall som helst PLC'n vid nedladdning och alarm 2000 (livstecken PLC) löser ut.
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Återstart av NCK. Kan felet inte avhjälpas på detta sätt, tag kontakt med styrningstillverkaren med feltexten.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

380040	PROFIBUS/PROFINET: Buss %3, projekteringsfel %1, parameter %2
Parameter:	%1 = Felorsak %2 = Parameter %3 = Nummer på bussen

Förklaring: PROFIBUS/PROFINET har i SDB inte skapats i enlighet med projekteringsföreskrifterna för använd NC.

Översikt felorsaker, Par 1:

- 01 = SDB innehåller slav/enhet utan diagnos-slot, slav-/enhetsadress
- 02 = SDB innehåller för många slotinmatningar, identifikator
- 03 = SDB innehåller inga ekvidistansdata, utan funktion
- 04 = PNIO: SDB innehåller olika Tdp (även TDC) på en enhet
- 05 = PNIO: SDB innehåller olika Tmapc (även CACF) på en enhet
- 06 = PNIO: SDB innehåller olika TI på en enhet
- 07 = PNIO: SDB innehåller olika TO på en enhet
- 08 = PNIO: SDB innehåller för höga enhetsnummer (med värde större än 126)
- 09 = SDB-innehållet har överförts segmenterat (för många slots/frames)
- 10 = Minneplats för segmenterat SDB-innehåll för litet (för många slots/frames)
- 11 = Projekterat telegram i SDB:n är för kort för valt telegram enl. \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE
- 20 = SDB innehåller för många slavar/enheter, antal.
- 21 = SDB saknas resp. innehåller ogiltig data, felkod.
- 22 = SDB konfigurationsdata är felaktiga, slav-/enhetsadress, felkod
- 23 = reserverad
- 24 = reserverad
- 25 = reserverad
- 26 = reserverad
- 27 = reserverad
- 28 = reserverad
- 29 = reserverad

Reaktion: Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera att tillhörande SDB

- innehåller en diagnos-slot för varje slav/enhet och
- endast innehåller applikationsrelevanta slav-/enhetsinmatningar.

Dock finns det en principiell möjlighet att parametra för många slavar/enheter i SDB, som är partiellt relevanta för produktens slutprägling. Detta medför överbelastning av NCn avseende minnes- och cykeltidsbehov och bör därför alltid undvikas.

Om detta alarm kommer krävs en minimering av SDB.

Vid felorsak 03 skall kontrolleras om ekvidistans är aktiverad i SDB (t.ex. med Step7 HW-konfig).

Vid felorsak 10 måste slav- resp. slotantalet på berörd buss reduceras (t.ex. med Step7 HW-konfig.).

Kan felet inte avhjälpas på detta sätt, tag kontakt med styrningstillverkaren med feltexten.

Vid felorsak 11 måste passande större telegram väljas med Step7 HW-konfig eller så måste ett mindre telegram väljas med \$MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

380050 PROFIBUS/PROFINET: Flerfaldig tillordning av ingångar på adress %1

Parameter: %1 = logisk adress

Förklaring: Tillordningen av ingångar i logiskt adressutrymme är gjord flera gånger. Logisk adress: Basadress på flerfaldigt tillordnat adressområde

Reaktion: Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera adressuppdeleningen enligt följande:
Kontrollera flerfaldig tillordning i följande maskindata:
- MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = högsta axelindex i styrningen
- MD12970 \$MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 \$MN_PLC_DIG_IN_NUM : PLC-adressområde digitala ingångar
- MD12978 \$MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 \$MN_PLC_ANA_IN_NUM : PLC-adressområde analoga ingångar
Om det i denna parametrering inte finns någon inkonsistens, skall dessa MD jämföras mot projekteringen i SDB (Step7-projekt). Därvid skall det kontrolleras noga om det hos de projekterade längderna för de enstaka sloten inte finns några områden som överlappar varandra. Efter att felorsaken hittats skall MD och/eller SDB ändras.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

380051 PROFIBUS/PROFINET: Flerfaldig tillordning av utgångar på adress %1

Parameter: %1 = logisk adress

Förklaring: Tillordningen av utgångar i logiskt adressutrymme är gjord flera gånger. Logisk adress. Basadress på flerfaldigt tillordnat adressområde

Reaktion: Kanal ej driftklar.
Cykelstart spärrad i denna kanal.
Bitar sätts i gränssnitt.
Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera adressuppdeleningen enligt följande:
Kontrollera flerfaldig tillordning i följande maskindata:
- MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 \$MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = högsta axelindex i styrningen
- MD12974 \$MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 \$MN_PLC_DIG_OUT_NUM : PLC-adressområde digitala utgångar
- MD12982 \$MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 \$MN_PLC_ANA_OUT_NUM : PLC-adressområde analoga utgångar
Om det i denna parametrering inte finns något fel skall dessa MD jämföras med projekteringen i SDB (Step7-projekt). Därvid skall det kontrolleras noga om det hos de projekterade längderna för de enstaka sloten inte finns några områden som överlappar varandra. Efter att felorsaken hittats skall MD och/eller SDB ändras.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

380060 PROFIBUS/PROFINET: Alarm %1 på logisk adress %2 från ej tillordnad slav/enhet.

Parameter: %1 = Alarmklass

%2 = logisk adress

Förklaring: SDB innehåller en slav/enhet som inte är tillordnad i NC genom MD-parametrering (jmf även alarm 380050/051). Slaven/enheten är ansluten till PROFIBUS/PROFINET och har löst ut ett alarm.

Alarmklass:

- 01 = Station återkom (resp. kom)

- 02 = Station försvann

Visningsalarm, det går att arbeta med NC'n.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: - Komplettera MD eller
- Ändra SDB eller
- Tag bort slav/enhet från PROFIBUS/PROFINET eller
- Kvittera alarm.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

380070	PROFIBUS/PROFINET: Ingen ingångsslot för basadress %1 (längd %2)
Parameter:	%1 = Logisk basadress i angivet område. %2 = Längd på området i byte
Förklaring:	För en digital eller analog ingång har en felaktig basadress ställts in. Antingen existerar över huvud taget ingen projekterad slot för denna basadress eller angivet område sträcker sig över slutet på sloten. Vid längd =1 rör det sig om en digital ingång. Vid längd =2 rör det sig om en analog ingång.
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Skriv in korrekt basadress i maskindata: - Vid längd =1: Korrigera maskindata MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN. - Vid längd =2: Korrigera maskindata MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN. - Återstart av NCK. Kan felet inte avhjälpas på detta sätt, tag kontakt med styrningstillverkaren med feltexten.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
380071	PROFIBUS/PROFINET: Ingen utgångsslot för basadress %1 (längd %2)
Parameter:	%1 = Logisk basadress i angivet område. %2 = Längd på området i byte
Förklaring:	För en digital eller analog utgång har en felaktig logisk basadress ställts in. Antingen existerar över huvud taget ingen projekterad slot för denna basadress eller angivet område sträcker sig över slutet på sloten. Vid längd =1 rör det sig om en digital utgång. Vid längd =2 rör det sig om en analog utgång.
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.
Åtgärd:	Skriv in korrekt basadress i maskindata: - Vid längd =1: Korrigera maskindata MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT. - Vid längd =2: Korrigera maskindata MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT. - Återstart av NCK. Kan felet inte avhjälpas på detta sätt, tag kontakt med styrningstillverkaren med feltexten.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
380072	PROFIBUS/PROFINET: Basadress %1 för utgångsslot (längd %2) ej tillåten
Parameter:	%1 = Logisk basadress i angivet område. %2 = Längd på området i byte
Förklaring:	För en digital eller analog utgång har en felaktig logisk basadress ställts in. Området ligger i åtkomstområde för PLC (PAA, Basadresser < 256). Vid längd =1 rör det sig om en digital utgång. Vid längd =2 rör det sig om en analog utgång.
Reaktion:	Kanal ej driftklar. Cykelstart spärrad i denna kanal. Bitar sätts i gränssnitt. Visning av alarm.

Åtgärd: Använd bara adresser utanför PLC'ns processavbild (t.ex. >= 256) för utgångsslotar
Skriv in korrekt basadress i maskindata:
- Vid längd =1: Korrigera maskindata MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- Vid längd =2: Korrigera maskindata MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Återstart av NCK
Kan felet inte avhjälpas på detta sätt, tag kontakt med styrningstillverkaren med feltexten.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

380075 PROFIBUS/PROFINET: Bortfall DP-periferibus %2 slave/enhet %1 logisk grundadress %3

Parameter: %1 = Slav-/enhetsadress
%2 = Nummer på bussen
%3 = PROFINET: Logisk grundadress med ingång-IOPS=BAD

Förklaring: Bortfall av en PROFIBUS/PROFINET-slot som används av NCK för digitala eller analoga I/O.
PROFINET: För logisk grundadress meddelas ingång IOPS=BAD

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Kontrollera korrekt drift hos slavar/enheter (alla slavar/enheter måste finnas med på bussen, grön LED).

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

380076 PROFIBUS/PROFINET: DO1-telegram saknas: Buss %2 slav/enhet %1

Parameter: %1 = Slav-/enhetsadress
%2 = Nummer på bussen

Förklaring: Hänvisning till idriftsättare: En som NCK-servo använd PROFIBUS-slav/PROFINET-enhet har inge giltig DO1-telegramtillordning (jmf. MD13120 \$MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS med Step7-projekteringen).
Alarmet pekar på att bland annat så arbetar inte alarmtidssynkronisationen mellan styrningen och denna slav/enhet.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Mata in ett giltigt värde i MD13120 \$MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

380077 PROFIBUS/PROFINET: För många DOn: Aktuellt minst %2, maximalt %3 i DO-grupp %1

Parameter: %1 = DO-grupp
%2 = aktuellt DO-antal
%3 = maximalt tillåtet DO-antal

Förklaring: Upplysning till drifttagaren: Antalet likvärdiga DO ("drive objects"-grupper) på alla bussar (projekterat och anslutna) överskrider förskrivet gränsvärde.
De med dessa DOn förbundna tjänsterna (t.ex. tidssynkronisation, alarmvisning, HMI-diagnos, HMI-datalagring) kan inte längre garanteras för alla DOn i denna grupp.
Följande DO-grupper skiljer (jmf. parameter %1):
0 = Enhet (CU, DO1)
1 = Kommunikation (CU-LINK)
2 = Servo (SERVO, VECTOR)
3 = Inmatning (ALM osv.)
4 = Plintblock (TB)
5 = Plintmodul (TM)

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Anslut färre enheter (som innehåller sådana DO:n) på bussen.
Använd kraftfullare styrningsvariant (som stödjer fler DO:n)

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

380100	PROFIBUS internt: Fel %1 vid grundadress %2 i riktning %3.
Parameter:	%1 = Felkod %2 = Logisk basadress %3 = Kommunikationsriktning; 0 betyder ingång; 1 betyder utgång; 3 betyder riktningssavhängigt
Förklaring:	Snittstället mellan HW-PLC och intern PROFIBUS kan inte realisera någon dataöverföring.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Felidentifiering: 01 = Den logiska grundadressen har tagits i anspråk av NCK och kan inte stå till förfogande för HW-PLC (utgångsriktning). 02 = Den logiska grundadressen har överskridit antalet maximala slotar. 03 = Den logiska grundadressen är inte tillgänglig i Step7-projektet. 04 = Registreringen av grundadressen överskrider den, maximalt till förfogande stående, minnesstorleken. 05 = Den för överföring anmälda logiska grundadressen befinner sig inte på den interna bussen eller är inte projekterad. 06 = Den logiska grundadressen måste peka på en utgångsslots början (delslotar stöds ej). 07 = Snittställeversionen från HW-PLC och NCK passar inte ihop, vänligen vänd dig till Hotline. 08 = Snittställets utrustning mellan HW-PLC och NCK är inte konsistent, vänligen vänd er till Hotline. 09 = HW-PLCn kunde i utgångsriktningen inte upprepat leverera några konsistenta data, avlasta OB1 resp. PR-takten. 10, 11 = Internt minnesproblem, vänligen vänd er till Hotline. 12 = Transporten av utgångsdatana är störd, PLCns angivelser står inte beredda i rätt tid i riktning intern PROFIBUS. Vänligen vänd er till Hotline med en beskrivning av felsammanhanget.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
380110	PROFIBUS/PROFINET : Fel %1 vid grundadress %2.
Parameter:	%1 = Felkod %2 = Logisk basadress
Förklaring:	Fel vid den cykliska dataöverföringen via periferiöverföringssnittställe till extern PROFIBUS/PROFINET.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Felidentifiering: 01 = Snittställeversionerna hos HW-PLC och NCK passar inte ihop. 02 = Den logiska grundadressen har överskridit antalet maximala slotar. 03 = Grundadressens registrering överskrider den maximala minnesstorleken. 04, 05 = Internt minnesproblem. 06 = HW-PLCn kunde inte återkommande leverera några konsistenta data i ingångsriktningen, avlasta OB1 resp. LR-takt. 07 = Fel vid initialiseringen av periferiöverföringssnittstället.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL
380500	PROFIBUS/PROFINET: Störning servo %1, kod %2, värde %3, tid %4
Parameter:	%1 = Axel %2 = Servots störningskod (PP947(/945)/P824). %3 = Servots störningsvärde (P949/P826). %4 = Servots störningstid (P948/P825).
Förklaring:	Innehåll i störminnet hos tillordnade servon.
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	Störningskoder/Störningsvärden se servodokumentation.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

380501 PROFIBUS/PROFINET: Störning buss, slav/enhet, DO-Id %1, kod %2, värde %3, tid %4

Parameter: %1 = 8 bit bussnummer 8 bit slav-/enhetsnummer 16 bit DO-ID
 %2 = Servots störningskod (P947)
 %3 = Servots störningsvärde (P949)
 %4 = Servots störningstid (P948)

Förklaring: Innehåll i störminnet hos tillordnade slavar/enheter.

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Störningskoder/Störningsvärden se servodokumentation.

Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 slav/enhet %2, ändrad konfiguration

Parameter: %1 = Bussnummer
 %2 = Slav-/enhetsadress

Förklaring: Buskonfigurationen har ändrats.
 Orsaker:
 - Första idrifttagning
 - Ny slav/enhet har upptäckts av bussen

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: För att busdrift med den nya konfigurationen skall vara möjlig måste en varmstart utföras.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

380503 PROFIBUS/PROFINET: Buss %1 ändrad konfiguration

Parameter: %1 = Bussnummer

Förklaring: En ny SDB med ändrad projektering har tillhandahållits.
 De nya inställningarna aktiveras först vid nästa busupstart.

Reaktion: Bitar sätts i gränssnitt.
 Visning av alarm.

Åtgärd: För att busdrift med den nya konfigurationen skall vara möjlig måste en varmstart utföras.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

PLC-larm

400000 PLC STOPP %1

Förklaring:	PLC är inte i cyklisk drift. Körning med maskinen är inte möjlig. %1: 1 Ready (Användarprogrammet har inte startats) 2 Break (Användarprogrammet har avbrutits) 3 Error (flera PLC-alarm med PLC-stopp finns)
Reaktion:	Visning av alarm.
Åtgärd:	åtgärda övriga PLC-alarm; PLC-stopp från Startup-meny angivet eller testa användarprogram.
Programfortsättning:	Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

400001 Systemfel %2

Förklaring:	%1 : Typnummer Med detta alarm visas interna feltilstånd, vilka tillsammans med den överförda feltexten ger information om felorsak och felställe.
Reaktion:	PLC-stopp
Åtgärd:	Ange detta fel med feltext till Siemens.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

400002 Systemfel %1

Förklaring:	%1 : Typnummer Med detta alarm visas interna feltilstånd, vilka tillsammans med det angivna felnumret ger besked om felorak och felställe.
Reaktion:	PLC-stopp
Åtgärd:	Ange detta fel med typnummer till Siemens.
Programfortsättning:	Slå styrningen FRÅN - TILL

400003 Systemfel, förbindelsefel till MCP

Förklaring:	Med detta alarm meddelas ett kommunikationsfel med MCP.
Reaktion:	PLC-stopp
Åtgärd:	Kontrollera MCP-anslutningen.
Programfortsättning:	Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400004 Kodfel: %2 nätverk %1

Förklaring: %1 : Nätverksnummer
%2 : Intern felkod, modultyp
Användarprogrammet innehåller ett operation, vilket inte understöds av styrningen.
Typ 1: felaktig operand
Typ 2: felaktig operation
Typ 3: timer redan använd (TON eller TONR)
Typ 4: användarprogrammet för stort - minnesspill
Typ 5: för många interna hoppmärken
Typ 6: för många globala hoppmärken
Typ 7: för många SBR
Typ 8: Länkfel, oupplösliga referenser

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ändra användarprogrammet och ladda på nytt.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400005 PLC-stopp från Startup-meny angivet

Förklaring: Användarprogrammet bearbetas inte

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Stäng av/starta styrningen

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400006 Förlust av remanenta PLC-data

Förklaring: Följande orsaker är möjliga:
Handhavande (t.ex. PLC-radering, uppstart med default-värden)
Handhavande uppstart med sparade data, utan att innan spara data
Bortfalltid överskriden

Reaktion: Visning av alarm.

Åtgärd: Aktualisera behövliga data.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400007 Kommandofel: %3%2 nätverk %1

Förklaring: %1 : Nätverksnummer
%2 : Blocktyp Blocknummer.
%3 : Variabeladress

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: I användarprogrammet måste den visade variabeln kontrolleras efter skadat adressområde, en otillåten datatyp och uppställningsfel.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400008 Programmeringsverktyg - versionerna är inte kompatibla %1 %2

Förklaring: %1 : Programmeringsverktyg - version
Denna version är inte kompatibel med styrningens produktnivå.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Kompilera användarprogrammet med lämplig version av programmeringsverktyget och ladda ner i styrningen.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400009 Bearbetningstidöverskridande på PLC-nivå: %2 nätverk %1

Förklaring: %1 : Nätverksnummer
 %2 : Blocktyp
 Kontrollera användarprogrammet i angivna nätverk.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ändra användarprogrammet

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400010 Aritmetikfel i användarprogrammet: Typ %2 nätverk %1

Förklaring: Kontrollera användarprogrammet i angivet nätverk.
 %1 Nätverksnummer, blockbeteckning
 %2 = 1: Division med noll vid fasttalsaritmetik
 2: Flyttalsaritmetik

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ändra användarprogrammet.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400011 Tillåtet antal underprogramsnivåer överskridet: %2 nätverk %1

Förklaring: %1 Nätverksnummer
 %2 Blockbeteckning
 Kontrollera användarprogrammet i angivet nätverk.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ändra användarprogrammet.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400012 Fel vid indirekt adressering: %2, nätverk %1

Förklaring: %1 Nätverksnummer
 %2 Blockbeteckning
 Kontrollera användarprogrammet i angivet nätverk.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ändra användarprogrammet.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400013 PLC-användarprogrammet är felaktigt

Förklaring: PLC-användarprogrammet i styrningen är defekt eller finns inte.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ladda PLC-användarprogrammet på nytt.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400014 PROFINET - IO Uppstart störd Typ: %1

Förklaring: %1: 1 PROFINET - IO inte uppstartad
2 Mjukvaruversion NC - PLC stämmer inte
3 Antal slot per funktion överskriden
4 PROFINET-IO-server inte klar

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Typ 1: Kontrollera PROFINET-hårdvaran
Typ 2 till 3: Meddela felet till Siemens
Typ 4: Kontrollera resp. byt 828D - PCU-hårdvara resp. kontrollera MD 11240

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400015 PROFINET - IO I/Q defekt: log. adr. %1 buss/station: %2

Förklaring: PLC-användarprogram använder periferiadresser, vilka inte finns.
%1 logisk I/O-adress
%2 Bussnummer/stationsnummer
Felorsak:
Bussperiferin har ingen spänning
Bussadressen felaktigt inställd
Bussförbindelsen trasig
Aktiv MD 11240 (SDB-konfiguration) är felaktigt inställd

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Med hjälp av felorsaken åtgärda felet

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400017 PLC-VFV: saknad tabell i DB9900

Förklaring: PLC-VFV hittar inte en av tabellerna 9900, 9901 eller 9902.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Skapa saknad tabell(er).

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400018 PLC-VFV: Spindel eller laddställe ogiltigt

Förklaring: PLC-VFV känner inte till den specificerade spindeln eller laddställets nummer.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ange korrekt nummer.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400019 PLC-underhållsplanering: Fel i DB 9903 eller 9904

Förklaring: PLC-underhållsplanering: DB 9903 och 9904 måste finnas och ha samma längd.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Skapa blocket(en) riktigt.

Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400020 PLC underhållsuppdrag %1 : Initialdata inte plausibla**Förklaring:** Fastställ initialdata motsvarande dokumentationen på nytt.

Felorsak:

För många varningar för intervalllängden

Tidpunkten för första varningen för sen

Tidpunkten för första varningen större än intervallet

Reaktion: Visning av alarm.**Åtgärd:** Ange korrekta initialdata i enlighet med dokumentationen.**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400021 väntar tills IO-åtkomst möjlig**Förklaring:** I/O-åtkomst är för tillfället inte möjligt.**Reaktion:** Visning av alarm.**Åtgärd:****Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400022 PLC-funktion: %2 är inte tillåten.**Förklaring:** PLC-funktion: %2

Den angivna PLC-funktionen stöds inte.

Reaktion: Visning av alarm.**Åtgärd:** Den angivna PLC-funktionen får inte användas.**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400023 Aritmetikproblem i användarprogrammet (REAL-operander) OB/SBR/INT %1 nätverk %2**Förklaring:** Vid bearbetning av PLC-användarprogram har problem uppstått med REAL-operander.

%1 Block nummer.

%2 Nätverk nummer.

Reaktion: Visning av alarm.**Åtgärd:** De använda variablerna kontrolleras med avseende på giltiga värden.**Programfortsättning:** Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400024 Dynamiskt förvalt minne förbrukat, område %1**Förklaring:** Minnet överfullt i området motsvarande minnesområdesavkänning

%1 = 1xx: Dynamiskt RAM, xx hänvisar till intern RAM-klass

%1 = 2: MMF (användarprojekt)

%1 = 3: Sparat RAM

%1 = 4: Användarprogram RAM

Reaktion: Visning av alarm.**Åtgärd:** För %1 = 1xx: Internt fel genom för många externa kommunikationskrav

För %1 > 1: Användarprojektet är för stort eller har för många operationer

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400025 PLC-Ctrl-Energy: Fel i DB 9906**Förklaring:** PLC-Ctrl-Energy: DB 9906 har raderats.**Reaktion:** PLC-stopp

Åtgärd: Programbibliotekets DB 9906 måste bindas in i projektet.
Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400026 Varning PLC-cykeltid, cykeltid %1

Förklaring: PLC-cykeltiden har överskridit varningströskeln
 %1 = xxxx: Föregående PLC-cykeln varaktighet i µs
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Användarprojektet nästan för stort eller för många operationer eller för många slingor
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400027 Fel PLC-cykeltid, cykeltid %1

Förklaring: PLC-cykeltiden har överskridit maximalvärdet
 %1 = xxxx: Föregående PLC-cykeln varaktighet i µs
Reaktion: PLC-stopp
Åtgärd: Användarprojektet för stort eller för många operationer eller för många slingor
Programfortsättning: Slå styrningen FRÅN - TILL

400028 Optionen 32000 LadderSteps förutsätter en hårdvara PPU2xx.3 eller högre

Förklaring: PLC-optionen 32000 LadderSteps kan inte realiseras på denna hårdvara
 Optionen måste återställas
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: PLC-optionen kan inte realiseras i denna produktvariant.
Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

400029 Kod-varning %2 i nätverket %1

Förklaring: För många förgreningar i nätverket
 %1 : Nätverksnummer
 %2 : Felkod 13, modultyp
Reaktion: Visning av alarm.
Åtgärd: Nätverket är för starkt förgrenat, det är bättre att fördela logiken på flera nätverk
Programfortsättning: Visning av alarm försvinner med orsaken till alarmet. Ytterligare betjäning är inte nödvändig.

400030 Systemfel, USB-maskinstyrtavla inte lämpligt

Förklaring: Ansluten USB-maskinstyrtavla är inte ämnad för denna CNC.
Reaktion: PLC-stopp
Åtgärd: Byt ut USB-MCP.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400031 Systemfel, projektet är inte kompatibelt med NCK

Förklaring: Detta projekt är inte frigivet för denna maskin.
Reaktion: PLC-stopp
Åtgärd: Ladda original-projektet.
Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400032 Systemfel, projektet kan inte köras med denna PLC-version

Förklaring: Projektet innehåller anvisningar, vilka inte är kända av denna PLC-version.

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Ladda original-projektet.

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

400033 Tillåtet antal kommandon överskridet: %2 Nätverk %1

Förklaring: Tillåtet antal kommandon överskridet

%1 : Nätverksnummer

%2 : aktuellt kommandoantal, block

Reaktion: PLC-stopp

Åtgärd: Användarprojektet innehåller för många kommandon, korta AVP eller aktivera optionen antal kommandon

Programfortsättning: Radera alarmet med raderingsknappen eller Cykelstart.

Systemreaktioner

9.1 Systemreaktioner vid SINUMERIK-larm

Reaktion	Verkan
Korrigeringsblock med reorganisering	Blockförberedelsen har identifierat fel, som kan korrigeras genom en programändring. Efter en programändring reorganiseras.
Korrigeringsblock	Blockförberedelsen har identifierat fel, som kan korrigeras genom en programändring.
NC kopplar till spårföljningsdrift	Det följer en spårföljning av axlarna.
Interpreterstopp	Programbearbetningen avbryts efter det alla förberedda block (IPO-buffert) har genomarbetats.
Lokal larmreaktion	Det följer en lokal larmreaktion. I programkoden kan egna aktioner utföras, på vilka kontrolleras med denna reaktion. Så avbryts t.ex. blockföljden i förkörningen, när ett Compile Cycle-larm med denna reaktion visas.
Ingen larmreaktion	Det följer ingen larmreaktion.
NC inte driftsklar	NC-Ready är inte inställd: Aktiv snabbbromsning (dvs. med maximal bromsström) alla servon. Radering av regleringsfrigivning av alla NC-axlar. Frånslagning av reläkontakten NC-Ready.
BAG inte driftsklar	BAG-Ready är inte inställd: Det följer en aktiv snabbbromsning (dvs. med maximal bromsström) för servon till denna BAG. Regleringsfrigivningen av alla ifrågavarande NC-axlar raderas.
Kanal inte driftsklar	Kanal-Ready är inte inställd: Det följer en aktiv snabbbromsning (dvs. med maximal bromsström) för servona till denna kanal. Regleringsfrigivningen av alla ifrågavarande NC-axlar raderas.
NC-startspärr i denna kanal	I denna kanal kan inget program startas.
Referenskör axlarna till denna kanal på nytt	Axlarna till denna kanal måste referensinställas på nytt.
Gränssnittssignaler ställs in	En VDI-gränssnittssignal larm ställs in.
Larmindikering	Larmet visas på användargränssnittet.
NC-stopp vid larm	Alla kanalaxlar stannas med rampstopp.
NC-stopp vid larm i blockslutet	NC stoppar när slutet på ett block har uppnåtts.
Larmreaktion i automatikdrift	Larmet indikeras endast när Bit 0 för maskindatumet MD11411 \$MN_ENAB-LE_ALARM_MASK har ställts in. Reaktionen ställs in, när ett larm endast indikeras i automatdrift, utan manuell manövrering av en användare.
Meddelandeindikering	Larmet indikeras när Bit 1 för maskindatumet MD11411 \$MN_ENAB-LE_ALARM_MASK har ställts in. Meddelandeindikeringen används för varningar som i normalfall ska undertryckas.

Reaktion	Verkan
BAG inte driftsklar, verkar även på enkelaxlar	NC-Ready tas bort i alla BAGs. Därmed motsvarar reaktionen en "NC inte driftsklar" med följande skillnad: "NC-Ready" tas inte bort och motsvarande VDI-Bit, t.ex. vid Nödstopp, ställs inte in.
Alla kanalspecifika larmreaktioner fördröjs vid larm, larmindikering	Alla reaktioner buffras kanalspecifikt av de larm som kommer och är därför inte aktiva. Larmen visas på användargränssnittet. Reaktionerna från BAG och NC ges vidare. De fördröjda larmreaktionerna blir aktiva, när reaktionen raderas genom en aktiverad NC-intern kod eller genom den projekterade larmreaktionen "Larmreaktionsfördröjning upphävs".
Alla larmreaktioner fördröjs med en IPO-takt vid larm	Alla larmreaktioner fördröjs med en takt när ett larm tas bort. Detta funktionssätt är nödvändigt inom ramen för ESR-utvecklingen.
Larmreaktions-fördröjningen upphävs	Tillståndet för "Alla kanalspecifika larmreaktioner fördröjs vid larm, larmindikering" upphävs.
NC-startspärr i denna kanal, ASUP-starter är ev. tillåtet	I denna kanal kan inget program startas. ASUPs är ev. tillåtet.

9.2 Raderingskriterier för larmen

Raderingskriterier	Verkan
Radera larm med raderingsknappen resp. NC-start.	Larmet raderas genom att trycka ner tangenten <ALARM CANCEL> i en valfri kanal. Dessutom raderas larmet genom att trycka ner tangenten <CYCLE START> eller <RESET>.
Larmindikeringen försvinner med larmorsaken. Ingen ytterligare manövrering nödvändig.	Självraderande larm. Larmet raderas inte genom en manöverhandling utan explicit genom en aktiverad NC-intern kod.
Radera larm med NC-start eller RESET-knappen och fortsätta programmet.	Larmet raderas genom att trycka ner tangenten <CYCLE START> i den kanal i vilken larmet uppträdde. Dessutom raderas larmet genom att trycka ner tangenten <RESET>.
Koppla FRÅN - TILL styrningen.	Larmet raderas genom från- och tillslagning av styrningen.
Radera larm med RESET-knappen. Starta detaljprogram på nytt.	Larmet raderas genom att trycka ner tangenten <RESET> i den kanal i vilken larmet uppträdde. Starta sedan detaljprogrammet på nytt.
Radera detta BAG-larm i alla kanaler med RESET-knappen. Starta detaljprogram på nytt.	Larmet raderas genom att trycka ner tangenten <RESET> i de kanaler i vilken BAG-larmet uppträdde. Starta sedan detaljprogrammet på nytt.
Radera larm med RESET-knappen i alla kanaler. Starta detaljprogram på nytt.	Larmet raderas i kanalerna genom att trycka ner tangenten <RESET>. Starta sedan detaljprogrammet på nytt.

9.3 Systemreaktioner vid SINAMICS-larm

Nedan är de använda störningsreaktionerna och vad de betyder beskrivna:

Beteckning	INGEN
Reaktion	Ingen
Beskrivning	Ingen reaktion vid uppträdande av störningen.

Beteckning	AUS1 (FRÅN1)
Reaktion	Bromsa vid startgivar-returrampen och sedan impulsspärr.
Beskrivning	Varvtalsreglering (p1300 = 20, 21) - Servot bromsas genom omedelbar föreskrift av $n_{bör} = 0$ vid startgivar-returrampen (p1121). - Efter identifiering av stilleståndet stängs en eventuell parametrerad motorhållningsbroms (p1215). När slutningstiden gått till ända (p1217) raderas impulserna. Stilleståndet identifieras när varvtalslistvärdet underskrider varvtalströskeln (p1226) eller när den vid varvtalsbörvärde $\leq$ varvtalströskel (p1226) startade övervakningstiden (p1227) har gått ut. Vridmomentreglering (p1300 = 23) - Vid vridmomentreglering gäller: Reaktion som vid AUS2. - Vid omkoppling till vridmomentreglering via p1501 gäller: Det finns ingen egen bromsreaktion. När varvtalslistvärdet underskrider varvtalströskeln (p1226) eller tidssteget (p1227) är avslutat, stängs en eventuell parametrerad motorhållningsbroms. När slutningstiden gått till ända (p1217) raderas impulserna.

Beteckning	AUS1_VERZÖGERT
Reaktion	Som AUS1, dock fördröjd.
Beskrivning	Störningar med denna störningsreaktion blir verksamma först när fördörjningstiden på p3136 har gått ut. Den resterande tiden till AUS1 visas i r3137.

Beteckning	AUS2 (FRÅN2)
Reaktion	Intern/extern impulsspärr
Beskrivning	Varvtalsreglering och vridmomentreglering - Omedelbar impulsradering, servot "saktar" ner. - En eventuell parametrerad motorhållningsbroms stängs genast. - Tillkopplingsspärren aktiveras.

Beteckning	AUS3 (FRÄN3)
Reaktion	Bromsa vid AUS3-returrampen och sedan impulsspärr
Beskrivning	Varvtalsreglering (p1300 = 20, 21) • Servot bromsas genom omedelbar föreskrift av n_bör = 0 vid AUS3-returrampen (p1135). • Efter identifiering av stilleståndet stängs en eventuell parameterad motorhållningsbroms. När slutningstiden gått till ända (p1217) raderas impulserna. Stilleståndet identifieras när varvtalslistvärdet underskrider varvtalströskeln (p1226) eller när den vid varvtalsbörvärde $\leq$ varvtalströskel (p1226) startade övervakningstiden (p1227) har gått ut. • Tillkopplingsspärren aktiveras. Vridmomentreglering (p1300 = 23) • Omkoppling till varvtalsreglerad drift och ytterligare reaktioner enligt beskrivning vid varvtalreglerad drift.

Beteckning	STOP2
Reaktion	n_bör = 0
Beskrivning	• Servot bromsas genom omedelbar föreskrift av n_bör = 0 vid AUS3-returrampen (p1135). • Servot förblir i varvtalsreglering.

Beteckning	IASC/DCBRK
Reaktion	-
Beskrivning	• Vid synkronmotor gäller: Vid uppträdande av en störning med denna störningsreaktion utlöses en intern ankarkortslutning. Villkoren för p1231 = 4 måste respekteras. • Vid asynkronmotor gäller: Vid uppträdande av en störning med denna störningsreaktion utlöses en likströmsbromsning. Likströmsbromsningen måste vara tagen i drift (p1232, p1233, p1234).

Beteckning	GEBER (GIVARE)
Reaktion	Intern/extern impulsspärr (p0491)
Beskrivning	Störningsreaktionen GEBER verkar beroende av inställningen i p0491. Fabriksinställning: p0491 = 0 → givarfel leder till AUS2

Kvittera störningar

Anger den standardmässiga kvitteringen av störningen efter åtgärdande av orsaken.

Beteckning	POWER ON
Beskrivning	Störningen kvitteras via POWER ON (från-/tillkoppling av servot). Observera: När orsaken till störningen ännu inte upphävts, visas störningen åter genast efter starten.

Beteckning	SOFORT (GENAST)
Beskrivning	Kvitteringen av störningar kan göras på ett enskilt servoobjekt eller på alla servoobjekten via följande möjligheter: - Ställa in kvittering via parameter: - p3981 = 0 → 1 - Kvittering via binector inputs: - p2103 BI: 1. Kvittera störningar - p2104 BI: 2. Kvittera störningar - p2105 BI: 3. Kvittera störningar - Kvittera alla störningar - p2102 BI: Kvittera alla störningar Observera• Dessa störningar kan också kvitteras via POWER ON. När orsaken till störningen ännu inte upphävts, raderas störningen inte efter kvitteringen. Störningar av Safety Integrated Vid dessa störningar måste för kvitteringen av funktionen "STO: Safe Torque Off (säkert fränkopplat moment) väljas bort.

Beteckning	IMPULSSPERRE
Beskrivning	Störningen kan kvitteras endast vid Impulssperre (r0899.11 = 0). För kvittering finns det samma möjligheter som beskrivs under kvittering SOFORT.

Hänvisning till SINAMICS-parameter

I fälten "Orsak" och "Åtgärd" hänvisas för några larm till en SINAMICS-parameter.

Parameternumret är sammansatt av ett inledande "p" eller "r", ett 4-siffrigt nummer (xxxx) och eventuellt ett index, t. ex. p0918[0...3].

Litteratur

En utförlig beskrivning av SINAMICS-parametrarna finns i:

Listhandbok SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Parameterbeskrivning

Bilaga

A.1 Förteckning över förkortningar

Förkortningar	Härledning av förkortningen	Betydelse
ADI4	Analog Drive Interface for 4 Axes	
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Inmatningsmodul för servon
AS	Automatiseringssystem	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Amerikansk kod-norm för informationsutbyte
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Användar-kopplingskrets
ASUP	Asynkront underprogram	
AUTO		Driftsläge "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Hjälpfunktioner
AWL	Anvisningslista	
BA	Driftssätt	
BAG	Driftsättgrupp	
BERO	Beröringsfri gränslägesbrytare med återkopplad oscillation	
BI	Binector Input	
BHG	Manuellt manöverdon	
BICO	Binector Connector	Kopplingsteknik vid servot
BIN	Binary Files	Binärfiler
BIOS	Basic Input Output System	
BKS	Bas-koordinatsystem	
BO	Binector Output	
BTSS	Manöverpanelgränssnitt	
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	Datoriserad numerisk styrning
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Central räknarenhet
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Checksummakontroll
CRT	Cathode Ray Tube	Bildrör

Förkortningar	Härledning av förkortningen	Betydelse
CSB	Central Service Board	PLC-komponent
CTS	Clear To Send	Meddelande om sändningsberedskap hos seriella data-gränssnitt
CUTCOM	Cutter Radius Compensation	Verktysradiekompensering
DB	Datakomponent	Datakomponent i PLC
DBB	Datakomponent-Byte	Datakomponent-Byte i PLC
DBW	Datakomponent-ord	Datakomponent-ord i PLC
DBX	Datakomponent-Bit	Datakomponent-Bit i PLC
DDE	Dynamic Data Exchange	Dynamiskt datautbyte
DDS	Drive Data Set	Servodatablock
DIN	Tyska industrinormen	
DIR	Directory	Katalog
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Servoobjekt
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Dynamisk minneskomponent
DRF	Differential Resolver Function	Differential-vridningsgivar-funktion (handratt)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Testkörning-matning
DSB	Decoding Single Block	Dekoderingsenkelblock
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Meddelande om driftsberedskap hos seriella data-gränssnitt
DW	Dataord	
DWORD	Dubbelord (aktuellt 32 bit)	
E	Ingång	
E/A	In-/utmatning	
ENC	Encoder	Ärvärdesgivare
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Raderbart, elektroniskt programmerbart läsminne
ePS Network Services		Tjänster för fjärrservice för maskiner via internet
EQN		Typbeteckning för en absolutvärdesgivare med 2048 sinussignaler/varv
ESR	Utvidgat stoppande och återdragande	
ETC	ETC-tangent	Utvidgning av funktionstangentraden i samma meny
FB	Funktionskomponent	
FBS	Flatbildskärm	
FC	Function Call	Funktionskomponent i PLC
FEPROM	Flash-EPROM	Läs- och skrivbart minne
FIFO	First In - First Out	Förfarande hur data lagras i och åter hämtas från ett minne
FIPO	Fininterpolator	
FM	Funktionsmodul	

A.1 Förteckning över förkortningar

Förkortningar	Härledning av förkortningen	Betydelse
FM-NC	Funktionsmodul Numerical Control	Numerisk styrning
FPU	Floating Point Unit	Flyttalsenhet
FRA	Frame-komponent	
FRAME	Datablock	Koordinatomräkning med andelarna nollpunktsförflyttning, vridning, skalning, spegling
FRK	Fräsradierekompensering	
FST	Feed Stop	Matning stopp
FUP	Funktionsplan (programmeringsmetod för PLC)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Broadcast-telegram
GD	Globaldata	
GEO	Geometri, t. ex. geometriaxel	
GP	Grundprogram	
GS	Växlesteg	
GUD	Global User Data	Globala användardata
HD	Hard Disk	Hårddisk
HEX	Kort beteckning för hexadecimalt tal	
HiFu	Hjälpfunktion	
HMI	Human Machine Interface	SINUMERIK-användargränssnitt
HSA	Huvudspindel drift	
HT	Handheld Terminal	Manuellt manöverdon
HW	Hardware	
IBN	Idrifttagning	
IF	Impulsfrigivning av drivmodulen	
IK (GD)	Implicit kommunikation (Globala Data)	
IKA	Interpolative Compensation	Interpolerings-kompensation
IM	Interface Modul	Tillkopplingskomponent
INC	Increment	Stegmätt
INI	Initializing Data	Initialiseringsdata
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	
ISO	International Standardization Organisation	Internationella standardiseringsorganisationen, ISO
JOG	Driftsläge "Jogging"	
KD	Koordinatvridning	
KDV	Korsvis datajämförelse	Korsvis datajämförelse mellan NC och PLC
K_v	Kretsförstärkningsfaktor	Förstärkningsfaktor för regleringskretsen
KOP	Kontaktschema	Programmeringsmetod för PLC
LCD	Liquid Crystal Display	Bildskärm med flytande kristaller
LED	Light Emitting Diode	Lysdiod
LF	Line Feed	
LMS		
LSB	Least Significant Bit	Bit med lägsta värdet
LUD	Local User Data	Användardata

A.1 Förteckning över förkortningar

Förkortningar	Härledning av förkortningen	Betydelse
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Huvudprogram (OB1, PLC)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Maskinens styrpanel
MD	Maskindata	
MDA	Driftsläge "Manual Data Automatic"	Manuell inmatning
MKS	Maskin-koordinatsystem	
MPF	Main Program File	Huvudprogram (NC-detaljprogram)
MPI	Multi Point Interface	Flerpunktsdugligt gränssnitt
MSTT	Maskinens styrpanel	
NC	Numerical Control	Numerisk styrning
NCK	Numerical Control Kernel	Centralenhet i den numeriska styrningen
NCU	Numerical Control Unit	Hardware enhet till NC
NST	Gränssnitt	Gränssnittssignal
NV	Nollpunktsförflyttning	
NX	Numerical Extension	Axelutvidgningskomponent
OB	Organisationskomponent i PLC	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Manöverpanel
OPI	Operation Panel Interface	Manöverpanel-gränssnitt
OSI	Open Systems Interconnection	Normering för räknarkommunikation
OPT	Options	Optioner
PAA	Processavbild för utgångarna	
PAE	Processavbild för ingångarna	
P-Bus	Periferibuss	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Minnesinstickskort normering
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Program instans	
PG	Programmeringsinstrument	
PLC	Programmable Logic Control	Minnesprogrammerbar styrning
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Programorganisationsenhet	Enhet i PLC-användarprogrammet
PPU	Panel Processing Unit	Styrning på panel-bas
PTP	Point to Point	Punkt till punkt
PZD	Processdata för servon	
QEC	Quadrant Error Compensation	Kvadrantfel kompensering
QFK	Kvadrantfel kompensering	
RAM	Random Access Memory	Programminne som kan läsas och skrivas

A.1 Förteckning över förkortningar

Förkortningar	Härledning av förkortningen	Betydelse
REF POINT		Funktion "Referenspunktkörning" i driftsläget JOG
REPOS		Funktion "Repositionera" i driftsläget JOG
RPA	R-Parameter Active	Minnesområde i NC för R-parameternummer
RPY	Roll Pitch Yaw	Vridningstyp för ett koordinatsystem
RTC	Real Time Clock	Realtidsklocka
RTS	Request To Send	Koppla till sändningsdel, styrsignal från seridella data-gränssnitt
SBL	Single Block	Enkelblock
SBR	Subroutine	Underprogram (PLC)
SBT	Säker bromstest	
SCC	Safety Control Channel	
SD	Setting-datum	
SDB	System-datakomponent	
SEA	Setting Data Active	Kännetecken (filyp) för settingdata
SERUPRO	Search-Run by Program Test	Sökning via programtest
SFC	System Function Call	
SGE	Säkerhetsriktad ingång	
SGA	Säkerhetsriktad utgång	
SH	Säkert stopp	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey (funktionstangent)	
SKP	Skip	Blocköverskott
SLM	Smart Line Module	
SM	Stegmotor	
SPF	Subprogram file	Underprogram (NC)
SPL	Säker programmeringsbar logik	
SPS	Minnesprogrammerbar styrning	
SRAM	Static Random Access Memory	Statisk minneskomponent
SRK	Skärradiekompensering	
SSFK	Spindelstigningsfelkompensering	
SSI	Serial Synchron Interface	Seriellt synkront gränssnitt
STW	Styrord	
SUG	Skivperiferihastighet	
SW	Software (mjukvara)	
SYF	System Files	Systemfiler
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Synkronaktion
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	Kännetecken för maskindata
TCP	Tool Center Point	Verktygsspets
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Kännetecken för maskindata
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Verktygskompensering

A.1 Förteckning över förkortningar

Förkortningar	Härledning av förkortningen	Betydelse
TOA	Tool Offset Active	Kännetecken (filtyp) för verktygskompenseringar
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Koordinatomräkning på svarvmaskiner för fräsbearbetning
TTL	Transistor–Transistor–Logik	Gränssnittstyp
UFR	User Frame	Nollpunktsförflyttning
UP	Underprogram	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Avbrottsfri strömförsörjning	
VDI		Internt kommunikationsgränssnitt mellan NC och PLC
VSA	Matningsdrift	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Funktion mjuk fram- och bortkörning
WKS	Arbetsstycks-koordinatsystem	
WKZ	Verktyg	
WLK	Verktygslängdkompensering	
WPD	Work Piece Directory	Arbetsstycks katalog
WZ	Verktyg	
WZV	Verktygsförvaltning	
WZW	Verktygsväxling	
ZWS		Intermediär minnesplats
ZOA	Zero Offset Active	Kännetecken (filtyp) för nollpunktsförflyttningsdata
ZSW	Tillståndsort (för servot)	

A.2 Dokumentationsöversikt

Allmän dokumentation



Katalog NC 82



Reklamskrift
SINUMERIK 828D



Reklamskrift
SINUMERIK 828D BASIC T
SINUMERIK 828D BASIC M



Reklamskrift
SINUMERIK 828D

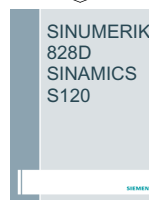
Användardokumentation



Användarhandbok
Technologi-specifik



Programmeringshandbok
- Grunder
- Arbetsförberedelse
- Mätcykler
- ISO Svarva
- ISO Fräsa



Diagnoshandbok

Tillverkar- / Servicedokumentation



Apparathandbok
Idrifttagningshandbok
Servicehandbok



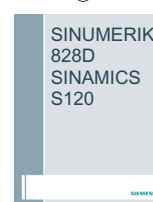
Funktionshandbok
- Safety Integrated



Funktionshandbok
- Grundfunktioner
- Utvidningsfkt.
- Specialfunktioner
- Synkronaktioner
- ISO Dialekter

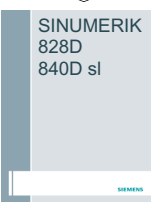


Listhandbok
- Maskindata
- Gränssnittssignaler
- Variabler



Listhandbok
- Parametrar

Tillverkar- / Servicedokumentation



Systemhandbok
- Ctrl-Energy



Projekteringshandbok
- EMC uppbyggnadsdirektiv

Index

L

Larm

10203, 81
10204, 81
10208, 82
10209, 82
10225, 82
10226, 83
10299, 83
10600, 83
10601, 83
10604, 84
10605, 84
10610, 84
10620, 85
10621, 85
10625, 86
10630, 86
10631, 86
10632, 87
10633, 87
10634, 87
10635, 87
10636, 88
10637, 88
10650, 88
10651, 89
10652, 89
10653, 89
10654, 90
10655, 90
10656, 90
10657, 91
10658, 91
10700, 91
10701, 92
10702, 92
10703, 92
10704, 93
10706, 93
10707, 93
10720, 93
10721, 94
10722, 94
10723, 95
10730, 95
10731, 96

10732, 96
10733, 97
10735, 97
10736, 98
10740, 98
10741, 98
10742, 99
10743, 99
10744, 99
10745, 99
10746, 100
10747, 100
10748, 100
10750, 101
10751, 101
10752, 101
10753, 102
10754, 102
10755, 103
10756, 103
10757, 103
10758, 104
10760, 104
10761, 104
10762, 105
10763, 105
10764, 106
10765, 106
10771, 106
10776, 106
10777, 107
10778, 107
10780, 107
10784, 108
10790, 108
10791, 108
10792, 109
10793, 109
10794, 109
10795, 110
10800, 110
10805, 110
10810, 111
10820, 111
10860, 111
10861, 112
10862, 112
10865, 112
10866, 113

10870, 113	12150, 126
10880, 113	12160, 127
10881, 114	12161, 127
10882, 114	12162, 127
10883, 114	12163, 129
10890, 115	12164, 129
10891, 115	12170, 129
10900, 115	12180, 130
10910, 116	12185, 130
10911, 116	12190, 130
10912, 116	12200, 130
10913, 117	12205, 131
10914, 117	12210, 131
10915, 117	12220, 132
10916, 118	12230, 132
10917, 118	12260, 132
10930, 118	12261, 133
10931, 118	12270, 133
10932, 119	12280, 133
10933, 119	12290, 134
10934, 119	12300, 134
10950, 119	12310, 135
10960, 120	12320, 135
10961, 120	12330, 135
10962, 120	12340, 136
10963, 121	12350, 136
10980, 121	12360, 137
10982, 121	12370, 137
12000, 121	12380, 137
12010, 122	12390, 138
12020, 122	12400, 138
120200, 557	12410, 139
12040, 122	12420, 139
120400, 557	12430, 140
120401, 557	12440, 140
120402, 557	12450, 140
120403, 558	12460, 140
120404, 558	12470, 141
120405, 558	12475, 141
120406, 558	12480, 142
120407, 559	12481, 142
120408, 559	12490, 142
12050, 123	12495, 143
12060, 123	12500, 143
12070, 124	12510, 143
12080, 124	12520, 144
12090, 124	12530, 144
12100, 125	12540, 145
12110, 125	12550, 145
12120, 125	12551, 145
12130, 126	12552, 146
12140, 126	12553, 146

12554, 147	14021, 163
12555, 147	14022, 163
12556, 147	14024, 163
12560, 148	14025, 163
12573, 148	14026, 164
12586, 148	14027, 164
12587, 149	14028, 164
12588, 149	14030, 164
12589, 149	14040, 165
12590, 150	14045, 165
12600, 150	14048, 166
12610, 150	14050, 166
12620, 150	14051, 166
12630, 151	14055, 166
12640, 151	14060, 167
12641, 151	14065, 167
12650, 152	14066, 167
12660, 152	14070, 168
12661, 152	14080, 168
12700, 153	14082, 169
12701, 153	14085, 169
12710, 153	14088, 169
12712, 153	14091, 170
12720, 154	14092, 170
12722, 154	14093, 171
12724, 154	14094, 171
12726, 154	14095, 172
12728, 155	14096, 172
12730, 155	14097, 173
12740, 155	14098, 173
12750, 155	14099, 173
12755, 156	14101, 173
12770, 156	14102, 174
14000, 156	14103, 174
14001, 157	14104, 175
14004, 157	14106, 176
14005, 157	14107, 176
14006, 158	14108, 176
14007, 158	14109, 177
14008, 158	14110, 177
14009, 159	14111, 177
14010, 159	14112, 177
14011, 159	14115, 178
14012, 160	14116, 178
14013, 160	14117, 179
14014, 160	14118, 179
14015, 161	14119, 179
14016, 161	14120, 179
14017, 161	14121, 180
14018, 162	14122, 180
14019, 162	14123, 180
14020, 162	14124, 180

14125, 181	14300, 197
14126, 181	14320, 197
14127, 181	14400, 198
14128, 181	14401, 198
14129, 182	14402, 198
14130, 182	14403, 199
14131, 182	14404, 199
14132, 182	14410, 200
14133, 183	14411, 200
14134, 183	14412, 200
14136, 183	14413, 200
14137, 184	14414, 201
14138, 184	14415, 201
14139, 184	14420, 201
14140, 184	14430, 201
14144, 185	14432, 202
14146, 185	14434, 202
14147, 185	14500, 202
14148, 185	14510, 202
14150, 186	14520, 203
14151, 186	14530, 203
14152, 186	14540, 204
14153, 187	14541, 204
14154, 187	14542, 204
14155, 187	14543, 204
14156, 188	14544, 205
14157, 188	14545, 205
14158, 188	14546, 205
14159, 188	14547, 206
14160, 189	14548, 206
14162, 189	14549, 206
14165, 190	14550, 207
14166, 190	14551, 207
14170, 190	14600, 208
14180, 191	14601, 208
14181, 191	14602, 208
14182, 191	14603, 209
14183, 192	14610, 209
14184, 192	14615, 209
14185, 192	14620, 210
14186, 193	14621, 210
14196, 193	14622, 210
14197, 194	14623, 210
14198, 194	14624, 211
14199, 194	14625, 211
14200, 194	14650, 211
14210, 195	14660, 211
14250, 195	14700, 212
14260, 195	14701, 212
14270, 196	14710, 212
14280, 196	14711, 214
14290, 196	14712, 214

14750, 215	150400, 562
14751, 215	150401, 562
14752, 216	150402, 562
14753, 216	150403, 562
14754, 216	150404, 563
14756, 217	150410, 563
14757, 217	15100, 226
14758, 217	15110, 226
14759, 218	15120, 227
14760, 218	15122, 227
14761, 218	15150, 228
14762, 218	15160, 228
14769, 219	15165, 229
14770, 219	15166, 229
14780, 220	15170, 229
14781, 220	15171, 229
14782, 220	15172, 230
14783, 221	15173, 230
14784, 221	15175, 230
14790, 221	15176, 231
14800, 221	15177, 231
14810, 222	15179, 231
14811, 222	15180, 232
14812, 222	15182, 232
14815, 223	15185, 232
14820, 223	15186, 232
14824, 223	15187, 233
14840, 223	15188, 233
14850, 224	15189, 233
14860, 224	15190, 233
14861, 224	15300, 234
14862, 224	15310, 234
14863, 225	15320, 234
14900, 225	15330, 234
14910, 225	15340, 235
14920, 225	15350, 235
150000, 559	15360, 235
150001, 559	15370, 235
150002, 559	15380, 235
150003, 560	15395, 236
150004, 560	15400, 236
150005, 560	15410, 236
150100, 560	15420, 237
150201, 560	15450, 237
150202, 560	15460, 237
150204, 561	15500, 237
150205, 561	15700, 238
150206, 561	15701, 238
150207, 561	15800, 238
15030, 226	15810, 239
150300, 562	15900, 239
150301, 562	15910, 239

15950, 240	16689, 256
15960, 240	16690, 256
16000, 240	16691, 256
16005, 241	16692, 256
16010, 241	16694, 257
16015, 241	16695, 257
16016, 241	16696, 257
16017, 242	16697, 258
16020, 243	16698, 258
16025, 243	16699, 258
16100, 243	16700, 258
16105, 244	16701, 259
16111, 244	16715, 259
16112, 244	16720, 259
16120, 244	16730, 260
16130, 245	16735, 260
16140, 245	16740, 260
16150, 245	16746, 261
16200, 245	16747, 261
16300, 246	16748, 262
16400, 246	16750, 262
16410, 246	16751, 262
16420, 247	16755, 262
16421, 247	16757, 263
16422, 247	16758, 263
16423, 247	16760, 263
16424, 248	16761, 263
16430, 248	16762, 264
16440, 248	16763, 264
16500, 248	16765, 264
16510, 249	16766, 265
16520, 249	16767, 265
16600, 249	16769, 265
16605, 250	16770, 265
16670, 250	16771, 266
16671, 250	16772, 266
16672, 251	16773, 266
16673, 251	16774, 267
16674, 251	16775, 267
16675, 252	16777, 267
16676, 252	16778, 268
16677, 252	16779, 268
16678, 253	16780, 268
16679, 253	16781, 269
16680, 253	16782, 269
16681, 254	16783, 269
16682, 254	16785, 269
16684, 254	16786, 270
16685, 254	16787, 270
16686, 255	16788, 270
16687, 255	16789, 270
16688, 255	16790, 271

16791, 271	16951, 284
16792, 271	16952, 285
16793, 271	16953, 285
16794, 272	16954, 285
16795, 272	16955, 286
16796, 272	16956, 286
16797, 272	16957, 286
16800, 273	16959, 287
16810, 273	16960, 287
16820, 273	16961, 287
16830, 274	16962, 287
16903, 274	16963, 287
16904, 274	16964, 288
16905, 274	16965, 288
16906, 275	16966, 288
16907, 275	16967, 288
16908, 275	17000, 288
16909, 275	17001, 289
16911, 275	17010, 289
16912, 276	17018, 290
16913, 276	17020, 290
16914, 276	17030, 291
16915, 276	17035, 291
16916, 276	17040, 291
16919, 277	17050, 291
16920, 277	17052, 292
16922, 277	17055, 292
16923, 277	17060, 293
16924, 278	17070, 293
16925, 278	17071, 293
16926, 278	17080, 293
16927, 278	17090, 294
16928, 279	17095, 294
16930, 279	17100, 294
16931, 279	17110, 294
16932, 280	17120, 295
16933, 280	17130, 295
16934, 280	17140, 295
16935, 281	17150, 296
16936, 281	17160, 296
16937, 281	17170, 296
16938, 281	17180, 297
16939, 282	17181, 297
16940, 282	17182, 297
16941, 282	17183, 298
16942, 282	17188, 298
16943, 283	17189, 298
16944, 283	17190, 298
16945, 284	17191, 299
16946, 284	17192, 300
16947, 284	17193, 300
16950, 284	17194, 300

17195, 301	18001, 316
17200, 301	18002, 317
17202, 301	18003, 318
17210, 302	18004, 319
17212, 302	18005, 319
17214, 302	18006, 319
17215, 302	18100, 320
17216, 303	18101, 320
17218, 303	18102, 320
17220, 303	18200, 320
17224, 304	18201, 321
17230, 304	18202, 321
17240, 304	18205, 321
17250, 304	18300, 321
17255, 305	18310, 322
17260, 305	18311, 322
17261, 305	18312, 322
17262, 305	18313, 322
17270, 306	18314, 323
17500, 306	18400, 323
17501, 307	2000, 17
17502, 307	20000, 323
17503, 307	20001, 324
17505, 307	20002, 324
17510, 308	20003, 325
17600, 308	20004, 325
17601, 309	20005, 325
17602, 309	20006, 326
17603, 309	20007, 326
17604, 310	20008, 327
17610, 310	2001, 17
17620, 310	20050, 327
17630, 310	20051, 327
17640, 311	20052, 327
17650, 311	20053, 327
17800, 311	20054, 328
17810, 311	20055, 328
17811, 312	20056, 328
17812, 312	20057, 329
17813, 312	20058, 329
17814, 313	20059, 329
17815, 313	20060, 330
17820, 313	20061, 330
17821, 313	20062, 330
17822, 314	20063, 330
17823, 314	20064, 330
17825, 314	20065, 331
17830, 314	20070, 331
17831, 315	20071, 331
17833, 315	20072, 332
17900, 315	20073, 332
18000, 316	20074, 332

20080, 332	201058, 581
20082, 333	201059, 581
20085, 333	201060, 581
20090, 333	201061, 581
20091, 334	201063, 582
20092, 334	201064, 582
20093, 334	201068, 582
20094, 335	201069, 582
20095, 335	201070, 583
20096, 335	201072, 583
20097, 336	201073, 583
201000, 565	201099, 583
201001, 565	201104, 584
201002, 566	201105, 584
201003, 566	201106, 584
201004, 566	201107, 584
201005, 566	201110, 585
201006, 567	201111, 585
201007, 568	201112, 585
201009, 568	201120, 585
201010, 568	201122, 586
201011, 568	201123, 586
201012, 569	201150, 586
201013, 569	201151, 587
201015, 569	201152, 587
201016, 570	20120, 336
201017, 570	201200, 587
201018, 571	201205, 588
201019, 571	20121, 336
201020, 571	20122, 337
201023, 571	201221, 588
201030, 572	201222, 588
201031, 572	201223, 589
201032, 572	201224, 591
201033, 572	20123, 337
201034, 573	20124, 337
201035, 573	20125, 337
201036, 573	201250, 591
201038, 574	201251, 591
201039, 574	201255, 591
201040, 575	201256, 592
201041, 575	201257, 592
201042, 576	201260, 592
201043, 578	201275, 593
201044, 578	201276, 593
201045, 579	20130, 338
201049, 579	201302, 593
201050, 579	201303, 594
201054, 579	201304, 594
201055, 580	201305, 594
201056, 580	201306, 595
201057, 580	201314, 595

201315, 595	201485, 617
201316, 596	201486, 617
201317, 596	201487, 618
201318, 596	201489, 618
201319, 597	20149, 341
201320, 597	20150, 342
201321, 597	201505, 619
201322, 597	201506, 619
201323, 598	201507, 619
201324, 598	201508, 620
201325, 598	201510, 620
201330, 599	201511, 620
201331, 601	201512, 621
201340, 601	201513, 621
201341, 602	201514, 621
201354, 603	201515, 622
201355, 603	201590, 622
201356, 604	20160, 342
201357, 604	201600, 622
201358, 604	201611, 623, 627
201359, 605	201612, 631
201360, 605	201620, 632
201361, 606	201621, 632
201362, 606	201625, 632
201375, 607	201630, 633
20138, 338	201631, 634
201380, 608	201640, 634
201381, 608	201641, 635, 636
201382, 609	201649, 636
201383, 609	201650, 636, 638
201384, 610	201652, 640, 642
201385, 610	201653, 645
201386, 611	201654, 645
201389, 611	201655, 646
20139, 338	201656, 646
20140, 339	201657, 647
20141, 339	201658, 647
201416, 612	201659, 647, 649, 651
201420, 612	201660, 653
201425, 613	201662, 653
201428, 614	201663, 654
20143, 339	201664, 654
20144, 340	201665, 654
20145, 340	201669, 655
201451, 614	201670, 655
20146, 340	201671, 656
20147, 340	201672, 657
20148, 341	201673, 658
201481, 615	201674, 658
201482, 615	201679, 659
201483, 616	201680, 659
201484, 616	201681, 659, 661

201682, 664	201800, 701
201683, 666	201839, 702
201684, 666	201840, 702
201685, 666	201900, 702
201686, 667	201902, 704
201687, 667	201903, 704
201688, 668	201910, 705
201689, 668	201911, 705
201690, 668	201912, 706
201691, 669	201913, 706
201692, 669	201914, 706
201693, 670	201915, 707
201694, 670	201920, 707
201695, 670	201921, 707
201696, 671	201930, 707
201697, 671	201931, 708
201698, 672	201932, 708
201699, 672	201940, 708
20170, 342	201941, 709
201700, 672	201943, 709
201701, 673	201944, 709
201706, 674	201945, 709
201707, 675	201946, 710
201708, 675	201950, 710
201709, 675	201951, 710
201710, 676	201952, 711
201711, 676, 683	201953, 711
201712, 690	201954, 711
201714, 692	201955, 712
201715, 692	201970, 712
201716, 692	201971, 712
201730, 693	201972, 712
201745, 693	201979, 712
201750, 693	201980, 713
201751, 694	201981, 713
201752, 694	201982, 713
201780, 694	201989, 713
201781, 695	201990, 714
201782, 695	20200, 342
201783, 696	202000, 714
201784, 696	202005, 714
201785, 697	202006, 714
201786, 698	202007, 715
201787, 698	202008, 715
201788, 698	202009, 715
201789, 699	20201, 343
201794, 699	202010, 716
201795, 699	202011, 716
201796, 700	202015, 716
201797, 700	202016, 716
201798, 700	202020, 717
201799, 701	202025, 717

202026, 717	205003, 731
20203, 343	205004, 732
202030, 718	205005, 732
20204, 343	205006, 732
202040, 718	205007, 732
202041, 718	205050, 733
202047, 719	205051, 733
20205, 343	205052, 733
202050, 719	205053, 733
202051, 719	205054, 734
202055, 720	205055, 734
202056, 720	205056, 734
202057, 720	205057, 735
202058, 720	205058, 735
202059, 721	205059, 735
202060, 721	205060, 735
202061, 721	205061, 735
202062, 721	205064, 736
202063, 722	205118, 736
202070, 722	205119, 736
202075, 722	206000, 737
202080, 722	206010, 738
202085, 722	206050, 738
202095, 723	206052, 738
202096, 723	206100, 739
202097, 723	206105, 739
202098, 724	206200, 739
202099, 724	206205, 740
202100, 724	206207, 741
202150, 725	206210, 741
202151, 725	206211, 741
202152, 725	206215, 742
20300, 344	206250, 742
203000, 726	206255, 743
203001, 726	206260, 743
20301, 344	206261, 743
20302, 344	206262, 744
20304, 344	206300, 744
20306, 345	206301, 744
20308, 345	206310, 745
20310, 345	206311, 745
203500, 726	206320, 746
203501, 727	206321, 746
203505, 727	206350, 746
203506, 728	206351, 747
203507, 728	206400, 747
203510, 729, 730	206401, 748
203550, 730	206500, 748
203590, 730	206502, 748
205000, 731	206503, 749
205001, 731	206504, 749
205002, 731	206505, 749

206601, 749	207402, 766
206602, 750	207403, 767
206700, 750	207404, 767
206800, 750	207410, 767
206810, 750	207411, 767
206849, 751	207412, 768
206850, 751	207413, 769
206851, 751	207414, 769
206855, 751	207415, 770
206860, 752	207419, 770
206900, 752	207420, 770, 771
206901, 753	207421, 771
206904, 753	207422, 771
206905, 753	207423, 772
206906, 753	207424, 772
206907, 754	207425, 772
206908, 754	207429, 773
206909, 754	207430, 773
207011, 754	207431, 773
207012, 755	207432, 773
207013, 756	207433, 774
207014, 756	207434, 774
207015, 757	207439, 775
207016, 757	207447, 775
207017, 757	207448, 776
207018, 758	207449, 776
207080, 758	207500, 776
207082, 758	207501, 777
207083, 759	207502, 777
207084, 759	207504, 777
207085, 760	207509, 778
207086, 760	207510, 778
207087, 760	207511, 778
207088, 761	207512, 779
207089, 761	207514, 779
207090, 761	207515, 780
207091, 761	207516, 780
207092, 762	207517, 781
207093, 762	207518, 781
207100, 762	207519, 781
207110, 763	207520, 782
207140, 763	207530, 782
207200, 763	207531, 782
207220, 763	207541, 782
207300, 764	207550, 783
207320, 764	207551, 783
207321, 764	207552, 783
207329, 764	207553, 784
207350, 765	207555, 784
207351, 765	207556, 785
207354, 766	207560, 785
207400, 766	207561, 786

207562, 786	207932, 804
207563, 786	207934, 805
207565, 787	207935, 805
207566, 787	207950, 806
207567, 787	207955, 807
207569, 788	207956, 807
207570, 788	207960, 807
207575, 788	207961, 808
207576, 789	207963, 808
207580, 789	207965, 809
207750, 789	207966, 810
207751, 789	207971, 810
207752, 789	207980, 810
207753, 790	207990, 810, 812
207754, 790	207991, 815
207755, 791	207993, 816
207756, 791	207995, 816
207800, 791	207996, 819
207801, 791	207998, 820
207802, 792	207999, 820
207805, 792	208000, 820
207808, 793	208010, 820
207810, 793	208500, 821
207815, 793	208501, 821
207820, 794	208502, 821
207840, 794	208504, 821
207841, 795	208510, 822
207850, 795	208511, 822
207851, 795	208520, 823
207852, 796	208526, 823
207860, 796	208530, 823
207861, 796	208550, 824
207862, 796	208560, 824
207890, 797	208561, 824
207900, 797	208562, 825
207901, 797	208563, 825
207902, 798	208564, 825
207903, 798	208565, 826
207904, 799	208700, 826
207905, 799	208701, 826
207906, 799	208702, 827
207907, 800	208703, 827
207908, 801	208751, 827
207909, 801	208752, 828
207910, 801	208753, 828
207913, 802	208754, 828
207914, 802	208755, 828
207918, 802	208756, 829
207927, 802	208757, 829
207928, 803	208758, 829
207930, 803	208759, 830
207931, 804	208760, 830

208800, 830	22025, 359
208802, 831	22026, 359
2130, 17	22030, 359
213000, 831	22033, 360
213001, 831	22035, 360
213009, 832	22036, 361
213010, 832	22037, 361
213020, 832	22038, 362
213100, 832	22040, 362
213101, 833	22050, 362
213102, 833	22051, 362
21550, 345	22052, 363
21610, 346	22053, 363
21612, 346	22055, 363
21613, 347	22057, 364
21614, 347	22058, 364
21615, 347	22060, 364
21616, 348	22062, 364
21617, 348	22064, 365
21618, 348	22065, 365
21619, 348	22066, 365
21620, 349	22067, 366
21650, 349	22068, 366
21660, 349	22069, 367
21665, 350	22070, 367
21670, 350	22071, 367
21700, 350	22100, 368
21701, 351	22200, 368
21702, 351	22250, 369
21703, 352	22260, 369
21740, 352	22270, 369
21751, 352	22271, 370
21752, 352	22272, 370
21760, 353	22275, 370
21800, 353	22280, 370
22000, 353	22290, 371
22001, 354	22291, 371
22002, 354	22292, 372
22005, 355	22295, 372
22006, 355	22296, 373
22010, 355	22297, 373
22011, 356	22320, 374
22012, 356	22321, 374
22013, 356	22322, 374
22014, 356	22324, 374
22015, 357	22326, 375
22016, 357	22400, 375
22018, 357	230001, 834
22019, 357	230002, 834
22020, 358	230003, 835
22022, 358	230004, 835
22024, 359	230005, 836

230006, 836	230314, 857
230008, 836	230315, 858
230010, 837	230502, 858
230011, 837	230600, 858
230012, 837	230611, 859, 861
230013, 838	230620, 863
230015, 838	230621, 864
230016, 838	230625, 864
230017, 839	230630, 865
230020, 840	230631, 866
230021, 840	230640, 866
230022, 841	230649, 867
230024, 842	230650, 867
230025, 842	230651, 868
230027, 842	230652, 869
230030, 844	230655, 869
230031, 844	230656, 870
230032, 845	230657, 870
230033, 845	230659, 870, 871
230034, 846	230662, 872
230035, 846	230664, 872
230036, 846	230665, 873
230037, 847	230666, 873
230038, 847	230672, 873
230039, 847	230674, 874
230040, 847, 848	230680, 874
230041, 848	230681, 875, 876
230042, 849	230682, 878, 879
230043, 849	230683, 879
230044, 849, 850	230684, 880
230045, 850	230685, 880
230046, 850, 851	230688, 880
230047, 851	230692, 881
230048, 851	230693, 881
230049, 851	230700, 881
230050, 852	230701, 882
230052, 852	230706, 883
230053, 852	230707, 883
230054, 852	230708, 884
230055, 853	230709, 884
230057, 853	230710, 884
230059, 853	230711, 885, 887
230060, 853	230712, 892
230061, 854	230714, 892
230070, 854	230715, 892
230071, 854	230716, 893
230072, 855	230730, 893
230073, 855	230788, 893
230074, 855	230797, 894
230080, 855	230798, 894
230081, 856	230799, 894
230105, 857	230800, 894

230801, 895	231138, 920
230802, 895	231142, 920
230804, 895	231150, 920
230805, 895	231151, 921
230809, 896	231152, 921
230810, 896	231153, 921
230820, 896	231160, 922
230835, 897	231161, 922
230836, 898	231163, 922
230837, 898	231400, 923
230840, 898	231401, 923
230845, 899	231405, 923
230850, 900	231407, 924
230851, 900	231410, 924
230853, 900	231411, 924
230860, 901	231412, 925
230875, 901	231414, 925
230885, 902	231415, 926
230886, 902	231418, 926
230887, 903	231419, 926
230895, 903	231421, 927
230896, 904	231422, 927
230899, 904	231429, 928
230903, 904	231431, 928
230907, 905	231432, 929
230919, 905	231442, 929
230920, 905	231443, 929
230930, 905	231460, 930
230950, 906	231461, 930
230999, 906	231462, 930
231100, 906	231463, 930
231101, 907	231470, 931
231103, 907	231500, 931
231110, 908	231501, 931
231111, 909	231502, 932
231112, 910	231503, 932
231115, 911	231700, 932
231116, 911	231800, 933
231117, 912	231801, 933
231118, 912	231802, 933
231120, 913	231804, 934
231121, 914	231805, 934
231122, 914	231806, 934
231123, 914	231811, 935
231125, 915	231812, 936
231126, 915	231813, 936
231129, 915	231820, 937
231130, 916	231835, 937
231131, 916	231836, 938
231135, 917	231837, 938
231136, 918	231840, 939
231137, 919	231845, 940

231850, 941	232400, 967
231851, 941	232401, 967
231860, 942	232405, 967
231875, 943	232407, 967
231885, 944	232410, 968
231886, 944	232411, 968
231887, 945	232412, 969
231895, 945	232414, 969
231896, 946	232415, 970
231899, 946	232418, 970
231902, 946	232419, 970
231903, 947	232421, 971
231905, 947	232422, 971
231912, 948	232429, 972
231915, 949	232431, 972
231916, 949	232432, 972
231920, 950	232442, 973
231930, 950	232443, 973
231940, 951	232460, 973
231950, 951	232461, 974
231999, 951	232462, 974
232100, 951	232463, 974
232101, 952	232470, 975
232103, 952	232500, 975
232110, 953	232501, 975
232111, 954	232502, 975
232112, 955	232503, 976
232115, 956	232700, 976
232116, 956	232800, 976
232117, 957	232801, 976
232118, 957	232802, 977
232120, 957	232804, 977
232121, 958	232805, 977
232122, 958	232806, 978
232123, 959	232811, 978
232125, 959	232812, 979
232126, 960	232813, 979
232129, 960	232820, 979
232130, 960	232835, 980
232131, 961	232836, 981
232135, 961	232837, 981
232136, 962	232840, 981
232137, 963	232845, 982
232138, 964	232850, 983
232142, 964	232851, 983
232150, 964	232860, 984
232151, 965	232875, 985
232152, 965	232885, 985
232153, 965	232886, 985
232160, 965	232887, 986
232161, 966	232895, 986
232163, 966	232896, 987

232899, 987	233418, 1011
232902, 987	233419, 1011
232903, 988	233421, 1012
232905, 988	233422, 1012
232912, 989	233429, 1013
232915, 990	233431, 1013
232916, 990	233432, 1013
232920, 991	233442, 1014
232930, 991	233443, 1014
232940, 991	233460, 1014
232950, 992	233461, 1015
232999, 992	233462, 1015
233100, 992	233463, 1015
233101, 993	233470, 1016
233103, 993	233500, 1016
233110, 994	233501, 1016
233111, 995	233502, 1016
233112, 996	233503, 1017
233115, 997	233700, 1017
233116, 997	233800, 1017
233117, 998	233801, 1017
233118, 998	233802, 1018
233120, 998	233804, 1018
233121, 999	233805, 1018
233122, 999	233806, 1019
233123, 1000	233811, 1019
233125, 1000	233812, 1020
233126, 1001	233813, 1020
233129, 1001	233820, 1020
233130, 1001	233835, 1021
233131, 1002	233836, 1022
233135, 1002	233837, 1022
233136, 1003	233840, 1022
233137, 1004	233845, 1023
233138, 1005	233850, 1024
233142, 1005	233851, 1024
233150, 1005	233860, 1025
233151, 1006	233875, 1026
233152, 1006	233885, 1026
233153, 1006	233886, 1026
233160, 1006	233887, 1027
233161, 1007	233895, 1027
233163, 1007	233896, 1028
233400, 1008	233899, 1028
233401, 1008	233902, 1028
233405, 1008	233903, 1029
233407, 1008	233905, 1029
233410, 1009	233912, 1030
233411, 1009	233915, 1031
233412, 1010	233916, 1031
233414, 1010	233920, 1032
233415, 1011	233930, 1032

233940, 1032	235052, 1055
233950, 1033	235053, 1055
233999, 1033	235054, 1056
234207, 1033	235075, 1056
234211, 1034	235080, 1056
234800, 1034	235081, 1057
234801, 1034	235150, 1057
234802, 1034	235151, 1057
234803, 1034	235152, 1058
234804, 1035	235200, 1059
234805, 1035	235207, 1059
234806, 1035	235208, 1060
234807, 1035	235209, 1060
234820, 1035	235210, 1061
234835, 1036	235211, 1061
234836, 1037	235212, 1062
234837, 1037	235213, 1062
234840, 1037	235214, 1062
234845, 1038	235220, 1063
234850, 1039	235221, 1063
234851, 1039	235222, 1063
234860, 1039	235223, 1064
234875, 1040	235224, 1064
234885, 1041	235225, 1065
234886, 1041	235226, 1065
234887, 1042	235227, 1065
234895, 1042	235228, 1065
234896, 1043	235229, 1066
234899, 1043	235230, 1066
234903, 1043	235231, 1067
234904, 1043	235232, 1067
234905, 1044	235233, 1067
234920, 1044	235400, 1068
234950, 1044	235401, 1068
234999, 1044	235402, 1069
235000, 1045	235403, 1069
235001, 1045	235404, 1070
235002, 1046	235405, 1070
235003, 1046	235406, 1071
235004, 1046	235407, 1071
235005, 1047	235410, 1072
235006, 1048	235411, 1072
235009, 1048	235412, 1073
235011, 1048	235413, 1073
235012, 1049	235414, 1073
235013, 1049	235415, 1073
235014, 1051	235416, 1074
235015, 1051	235417, 1074
235016, 1052	235800, 1074
235040, 1053	235801, 1075
235043, 1053	235802, 1075
235051, 1053	235803, 1075

235804, 1075	236836, 1094
235805, 1076	236837, 1094
235807, 1076	236840, 1094
235820, 1076	236845, 1095
235835, 1077	236851, 1096
235836, 1078	236860, 1096
235837, 1078	236875, 1097
235840, 1078	236885, 1098
235845, 1079	236886, 1098
235850, 1080	236887, 1099
235851, 1080	236895, 1099
235860, 1080	236896, 1100
235875, 1081	236899, 1100
235885, 1082	236950, 1100
235886, 1082	236999, 1101
235887, 1083	237001, 1101
235895, 1083	237002, 1101
235896, 1084	237003, 1102
235899, 1084	237004, 1102
235903, 1084	237005, 1102
235904, 1084	237012, 1103
235905, 1085	237013, 1103
235906, 1085	237024, 1103
235907, 1085	237025, 1104
235910, 1085	237034, 1104
235911, 1086	237036, 1104
235920, 1086	237040, 1105
235921, 1086	237041, 1105
235922, 1086	237043, 1105
235923, 1087	237044, 1106
235924, 1087	237045, 1106
235925, 1087	237049, 1106
235926, 1088	237050, 1106
235927, 1088	237052, 1107
235928, 1088	237056, 1107
235929, 1088	237310, 1107
235930, 1089	237311, 1108
235931, 1089	237312, 1108
235950, 1089	237313, 1108
235999, 1090	237502, 1109
236207, 1090	237800, 1109
236211, 1090	237801, 1109
236214, 1090	237802, 1110
236216, 1091	237804, 1110
236217, 1091	237805, 1110
236800, 1091	237820, 1110
236801, 1091	237835, 1111
236802, 1091	237836, 1112
236804, 1092	237837, 1112
236805, 1092	237840, 1112
236820, 1092	237845, 1114
236835, 1093	237850, 1114

237851, 1114	249922, 1131
237860, 1114	249923, 1131
237875, 1115	249924, 1132
237885, 1116	249926, 1132
237886, 1116	249927, 1132
237887, 1117	249933, 1132
237895, 1117	249934, 1133
237896, 1118	249935, 1133
237899, 1118	249936, 1133
237903, 1118	249937, 1133
237950, 1119	249938, 1134
237999, 1119	249939, 1134
240000, 1119	249998, 1134
240001, 1120	25000, 375
240002, 1120	250001, 1134
240003, 1120	250002, 1135
240004, 1120	250003, 1135
240005, 1120	250004, 1135
240100, 1121	250005, 1136
240101, 1121	250006, 1136
240102, 1121	25001, 376
240103, 1121	250010, 1136
240104, 1121	250020, 1137
240105, 1122	25010, 376
240799, 1122	25011, 376
240801, 1122	25020, 377
240820, 1122	25021, 377
240825, 1123	25022, 378
240835, 1123	25030, 378
240836, 1124	25040, 379
240837, 1124	25042, 379
240845, 1125	25050, 379
240851, 1125	25060, 380
240860, 1125	25070, 380
240875, 1126	25080, 381
240885, 1127	25100, 381
240886, 1127	25105, 382
240887, 1128	25110, 382
240895, 1128	25200, 382
249150, 1128	25201, 383
249151, 1129	25202, 383
249152, 1129	25220, 383
249153, 1129	26000, 384
249154, 1129	26001, 384
249155, 1130	26002, 385
249156, 1130	26003, 386
249170, 1130	26004, 386
249171, 1130	26005, 386
249172, 1130	26006, 387
249173, 1130	26007, 387
249920, 1131	26008, 387
249921, 1131	26009, 388

26010, 388	26269, 405
26011, 388	26291, 405
26012, 388	26293, 405
26014, 389	26295, 406
26015, 389	26298, 406
26016, 389	28003, 406
26017, 390	28022, 406
26018, 390	2900, 18
26019, 390	29033, 407
26020, 391	3000, 18
26022, 391	300402, 1139
26024, 391	300406, 1139
26025, 392	300410, 1139
26026, 392	300412, 1140
26027, 392	300423, 1140
26030, 393	380001, 1141
26031, 393	380003, 1142
26032, 394	380005, 1143
26040, 394	380020, 1143
26050, 394	380022, 1144
26051, 395	380040, 1144
26052, 395	380050, 1145
26053, 395	380051, 1146
26054, 395	380060, 1146
26070, 396	380070, 1147
26072, 396	380071, 1147
26074, 396	380072, 1147
26075, 396	380075, 1148
26076, 397	380076, 1148
26077, 397	380077, 1148
26078, 397	380100, 1149
26100, 397	380110, 1149
26101, 398	380500, 1149
26102, 398	380501, 1150
26105, 398	380502, 1150
26106, 399	380503, 1150
26120, 399	4000, 18
26121, 400	400000, 1151
26122, 400	400001, 1151
26124, 400	400002, 1151
26126, 400	400003, 1151
26201, 401	400004, 1152
26211, 401	400005, 1152
26220, 402	400006, 1152
26225, 402	400007, 1152
26229, 402	400008, 1152
26235, 403	400009, 1153
26237, 403	400010, 1153
26239, 403	400011, 1153
26253, 404	400012, 1153
26255, 404	400013, 1153
26267, 404	400014, 1154

400015, 1154	4111, 32
400017, 1154	4112, 32
400018, 1154	4113, 32
400019, 1154	4114, 32
400020, 1155	4115, 32
400021, 1155	4150, 33
400022, 1155	4152, 33
400023, 1155	4160, 34
400024, 1155	4180, 34
400025, 1155	4181, 34
400026, 1156	4182, 34
400027, 1156	4183, 35
400028, 1156	4184, 35
400029, 1156	4185, 35
400030, 1156	4200, 36
400031, 1156	4210, 36
400032, 1157	4215, 37
400033, 1157	4220, 37
4001, 19	4225, 37
4002, 19	4230, 37
4003, 20	4240, 38
4004, 21	4260, 38
4005, 21	4270, 38
4006, 22	4275, 39
4009, 22	4280, 39
4010, 22	4282, 39
4011, 23	4300, 40
4012, 23	4310, 40
4015, 24	4320, 40
4020, 24	4334, 41
4021, 24	4336, 41
4030, 25	4338, 41
4032, 25	4340, 41
4037, 25	4341, 42
4038, 26	4342, 42
4039, 26	4343, 43
4040, 26	4344, 43
4041, 27	4345, 43
4045, 27	4346, 44
4050, 27	4347, 44
4060, 28	4348, 44
4062, 28	4349, 46
4065, 28	4400, 47
4070, 29	4402, 47
4071, 29	4500, 47
4075, 29	4501, 47
4076, 30	4502, 48
4077, 30	4503, 48
4080, 30	4600, 48
4082, 31	4630, 48
4090, 31	4631, 48
4110, 31	4632, 49

5000, 49	61046, 420
6000, 49	61047, 420
6010, 50	61048, 421
6020, 52	61049, 421
6030, 53	61050, 421
6035, 53	61051, 421
61000, 409	61052, 422
61001, 409	61053, 422
61002, 409	61054, 422
61003, 409	61055, 422
61004, 410	61056, 423
61005, 410	61057, 423
61006, 410	61058, 423
61007, 410	61059, 423
61008, 410	61060, 424
61009, 411	61061, 424
61010, 411	61062, 424
61011, 411	61063, 424
61012, 411	61064, 425
61013, 412	61065, 425
61014, 412	61066, 425
61015, 412	61067, 425
61016, 412	61068, 426
61017, 412	61069, 426
61018, 413	61070, 426
61019, 413	61098, 426
61020, 413	61099, 427
61021, 413	61101, 427
61022, 414	61102, 427
61023, 414	61103, 428
61024, 414	61104, 428
61025, 414	61105, 428
61026, 415	61106, 428
61027, 415	61107, 428
61028, 415	61108, 429
61029, 415	61109, 429
61030, 416	61110, 429
61031, 416	61111, 429
61032, 416	61112, 430
61033, 416	61113, 430
61034, 417	61114, 430
61035, 417	61115, 430
61036, 417	61116, 431
61037, 417	61117, 431
61038, 418	61118, 431
61039, 418	61119, 431
61040, 418	61120, 432
61041, 418	61121, 432
61042, 419	61122, 432
61043, 419	61123, 432
61044, 420	61124, 433
61045, 420	61125, 433

61126, 433	61178, 444
61127, 433	61179, 444
61128, 434	61180, 445
61129, 434	61181, 445
61130, 434	61182, 445
61131, 434	61183, 445
61132, 435	61184, 445
61133, 435	61185, 445
61134, 435	61186, 446
61135, 435	61187, 446
61136, 436	61188, 446
61137, 436	61189, 446
61138, 436	61190, 446
61139, 436	61191, 447
61140, 437	61192, 447
61141, 437	61193, 448
61142, 437	61194, 448
61143, 437	61195, 448
61144, 438	61196, 448
61145, 438	61197, 449
61146, 438	61198, 449
61147, 438	61199, 449
61148, 439	61200, 449
61149, 439	61201, 449
61150, 439	61202, 450
61151, 440	61203, 450
61152, 440	61204, 450
61153, 440	61205, 450
61154, 440	61206, 451
61155, 440	61207, 451
61156, 441	61208, 451
61157, 441	61209, 451
61158, 441	61210, 452
61159, 441	61211, 452
61160, 441	61212, 452
61161, 441	61213, 452
61162, 441	61214, 453
61163, 442	61215, 453
61164, 442	61216, 453
61165, 442	61217, 453
61166, 442	61218, 453
61167, 442	61219, 454
61168, 442	61220, 454
61169, 442	61221, 454
61170, 443	61222, 454
61171, 443	61223, 455
61172, 443	61224, 455
61173, 443	61225, 455
61174, 443	61226, 455
61175, 443	61227, 456
61176, 444	61228, 456
61177, 444	61229, 456

61230, 456	61282, 469
61231, 457	61283, 470
61232, 457	61284, 470
61233, 457	61285, 470
61234, 457	61286, 470
61235, 458	61287, 471
61236, 458	61288, 471
61237, 458	61289, 471
61238, 458	61290, 471
61239, 459	61291, 472
61240, 459	61292, 472
61241, 459	61293, 472
61242, 459	61294, 472
61243, 460	61295, 473
61244, 460	61296, 473
61245, 460	61297, 473
61246, 460	61298, 473
61247, 461	61299, 474
61248, 461	61300, 474
61249, 461	61301, 474
61250, 461	61302, 474
61251, 462	61303, 474
61252, 462	61304, 475
61253, 462	61305, 475
61254, 462	61306, 475
61255, 463	61307, 475
61256, 463	61308, 475
61257, 463	61309, 476
61258, 463	61310, 476
61259, 464	61311, 476
61260, 464	61312, 476
61261, 464	61313, 477
61262, 464	61314, 477
61263, 465	61315, 477
61264, 465	61316, 477
61265, 465	61317, 477
61266, 465	61318, 477
61267, 466	61319, 478
61268, 466	61320, 478
61269, 466	61321, 478
61270, 466	61322, 478
61271, 467	61323, 478
61272, 467	61324, 478
61273, 467	61325, 479
61274, 467	61326, 479
61275, 468	61327, 479
61276, 468	61328, 479
61277, 468	61329, 479
61278, 468	61330, 480
61279, 469	61331, 480
61280, 469	61332, 480
61281, 469	61333, 480

61334, 480	61404, 489
61335, 481	61405, 489
61336, 481	61406, 489
61337, 481	61407, 489
61338, 481	61408, 490
61339, 481	61409, 490
61340, 481	61410, 490
61341, 482	61411, 490
61342, 482	61412, 490
61343, 482	61413, 490
61344, 482	61414, 490
61345, 482	61415, 491
61346, 482	61416, 491
61347, 483	61417, 491
61348, 483	61418, 491
61349, 483	61419, 491
61350, 483	61420, 491
61351, 483	61421, 492
61352, 484	61422, 492
61353, 484	61423, 492
61354, 484	61424, 493
61355, 484	61425, 493
61356, 484	61426, 493
61357, 484	61427, 493
61358, 484	61428, 494
61359, 485	61429, 494
61360, 485	61430, 494
61361, 485	61440, 495
61364, 485	61441, 495
61365, 485	61442, 495
61366, 485	61443, 496
61367, 486	61444, 496
61368, 486	61445, 496
61369, 486	61446, 496
61371, 486	61501, 496
61372, 487	61502, 497
61373, 487	61503, 497
61374, 487	61504, 497
61375, 487	61505, 497
61376, 487	61506, 497
61377, 487	61507, 497
61378, 487	61508, 498
61379, 488	61509, 498
61380, 488	61510, 498
61381, 488	61511, 498
61382, 488	61512, 498
61383, 488	61513, 498
61384, 488	61514, 499
61385, 488	61515, 499
61401, 489	61517, 499
61402, 489	61518, 499
61403, 489	61519, 499

61520, 499	61604, 509
61521, 500	61605, 509
61522, 500	61606, 510
61523, 500	61607, 510
61524, 500	61608, 510
61525, 500	61609, 510
61526, 500	61610, 510
61527, 501	61611, 511
61529, 501	61612, 511
61530, 501	61613, 511
61531, 501	61614, 511
61532, 501	61615, 511
61533, 501	61616, 512
61540, 502	61617, 512
61541, 502	61618, 512
61542, 502	61619, 512
61543, 502	61620, 513
61544, 502	61621, 513
61545, 502	61622, 513
61546, 503	61623, 513
61547, 503	61624, 514
61548, 503	61625, 514
61549, 503	61626, 514
61550, 503	61700, 514
61551, 503	61701, 515
61552, 504	61702, 515
61553, 504	61703, 515
61555, 504	61704, 515
61556, 504	61705, 516
61557, 505	61706, 516
61558, 505	61707, 516
61559, 505	61708, 516
61560, 505	61709, 517
61561, 505	61710, 517
61562, 505	61711, 517
61563, 506	61712, 517
61564, 506	61713, 518
61565, 506	61714, 518
61566, 506	61730, 518
61567, 506	61731, 518
61568, 506	61732, 519
61569, 507	61733, 519
61570, 507	61734, 519
61571, 507	61735, 519
61572, 507	61736, 520
61573, 508	61737, 520
61574, 508	61738, 520
61575, 508	61739, 520
61576, 508	61740, 521
61601, 509	61741, 521
61602, 509	61742, 521
61603, 509	61743, 521

61744, 522	61864, 535
61745, 522	61865, 535
61746, 522	61866, 535
61747, 522	61867, 535
61748, 523	61868, 536
61749, 523	61869, 536
61750, 523	61870, 536
61751, 523	61900, 536
61752, 524	61901, 537
61753, 524	61902, 537
61754, 524	61903, 537
61755, 524	61904, 537
61756, 525	61905, 538
61757, 525	61906, 538
61758, 525	61907, 538
61800, 525	61908, 538
61801, 526	61909, 539
61802, 526	61910, 539
61803, 526	61911, 539
61804, 526	61912, 539
61805, 527	61913, 540
61806, 527	61914, 540
61807, 527	61915, 540
61808, 527	61916, 540
61809, 528	61917, 541
61810, 528	61918, 541
61811, 528	61919, 541
61812, 528	61920, 541
61813, 529	61930, 542
61814, 529	61931, 542
61815, 529	61932, 542
61816, 529	61933, 543
61817, 530	61934, 543
61818, 530	61935, 543
61819, 530	61936, 543
61840, 530	61937, 544
61841, 531	61938, 544
61842, 531	61939, 544
61850, 531	61940, 544
61851, 531	61941, 545
61852, 532	61942, 545
61853, 532	61943, 545
61854, 532	61944, 545
61855, 532	61945, 546
61856, 533	61946, 546
61857, 533	61947, 546
61858, 533	61948, 546
61859, 533	61949, 547
61860, 534	61950, 547
61861, 534	61951, 547
61862, 534	61952, 547
61863, 534	62000, 548

62098, 548	6408, 56
62100, 548	6409, 56
62101, 548	6410, 57
62102, 548	6411, 57
62103, 548	6412, 57
62104, 549	6413, 58
62105, 549	6421, 58
62106, 549	6422, 58
62107, 549	6423, 59
62108, 549	6424, 59
62180, 549	6425, 59
62181, 550	6430, 60
62182, 550	6431, 60
62183, 550	6432, 61
62184, 550	6433, 61
62185, 550	6434, 61
62186, 550	6436, 61
62187, 551	6437, 62
62200, 551	6438, 62
62201, 551	6441, 62
62202, 551	6442, 63
62300, 551	6450, 63
62301, 551	6451, 63
62303, 551	6452, 64
62304, 552	6453, 64
62305, 552	6454, 64
62306, 552	6455, 64
62307, 552	6460, 65
62310, 552	6462, 65
62311, 552	6464, 65
62312, 552	6500, 66
62314, 553	6510, 66
62315, 553	6520, 66
62316, 553	6530, 66
62317, 553	6540, 66
62318, 553	6550, 67
62319, 553	6560, 67
62320, 553	6568, 67
62321, 554	6569, 67
62322, 554	6570, 67
62377, 554	6580, 67
62500, 554	6581, 68
62501, 554	6582, 68
62502, 554	6583, 68
62503, 555	6584, 68
6401, 53	6585, 68
6402, 54	6693, 68
6403, 54	6694, 69
6404, 54	6700, 69
6405, 54	7203, 69
6406, 55	7204, 69
6407, 56	7500, 69

8000, 70
8010, 70
8012, 70
8023, 71
8024, 71
8025, 71
8026, 72
8027, 72
8030, 72
8031, 72
8032, 73
8034, 73
8037, 73
8040, 73
8041, 74
8044, 74
8045, 74
8051, 75
8052, 75
8053, 75
8080, 75
8081, 75
8082, 76
8083, 76
8084, 76
8085, 76
8086, 76
8089, 77
8098, 77
8100, 77
8102, 78
8122, 78
8124, 78
8126, 79
8128, 80
8130, 80
9000, 81

R

Raderingskriterier, 1161